

Original (für EINREICHUNG) - gedruckt am 11.07.2003 01:31:00 PM

0	Vom Anmeldeamt auszufüllen	
0-1	internationales Aktenzeichen.	
0-2	internationales Anmeldedatum	
0-3	Name des Anmeldeamts und "PCT International Application"	
0-4	Formular - PCT/RO/101 PCT-Antrag	
0-4-1	erstellt durch Benutzung von	PCT-EASY Version 2.92 (aktualisiert 01.04.2003)
0-5	Antragsersuchen Der Unterzeichnnte beantragt, daß die vorliegende internationale Anmeldung nach dem Vertrag über die internationale Zusammenarbeit auf dem Gebiet des Patentwesens behandelt wird	
0-6	(Vom Anmelder gewähltes) Anmeldeamt	Deutsches Patent- und Markenamt (RO/DE)
0-7	Aktenzeichen des Anmelders oder Anwalts	W1.2015PCT
I	Bezeichnung der Erfindung	VERFAHREN UND VORRICHTUNG ZUR VERMINDERUNG VON SCHWINGUNGEN AN ROTIERENDEN BAUTEILEN SOWIE SCHWINGUNGSGEDÄMPFTES ROTIERENDES BAUTEIL
II	Anmelder	
II-1	Diese Person ist	nur Anmelder
II-2	Anmelder für	Alle Bestimmungsstaaten mit Ausnahme von US
II-4	Name	KOENIG & BAUER AKTIENGESELLSCHAFT
II-5	Anschrift:	Friedrich-Koenig-Str. 4 D-97080 Würzburg Deutschland
II-6	Staatsangehörigkeit (Staat)	DE
II-7	Sitz/Wohnsitz (Staat)	DE
II-8	Telefonnr.	0931 / 909-4430
II-9	Telefaxnr.	0931 / 909-4789
II-10	e-mail	kba-patent@kba-print.de

III-1	Anmelder und/oder Erfinder	
III-1-1	Diese Person ist	Anmelder und Erfinder
III-1-2	Anmelder für	Nur US
III-1-4	Name (FAMILIENNAME, Vorname)	FEHREN, Heinrich
III-1-5	Anschrift:	Struthbachweg 31 D-34127 Kassel Deutschland
III-1-6	Staatsangehörigkeit (Staat)	DE
III-1-7	Sitz/Wohnsitz (Staat)	DE
III-2	Anmelder und/oder Erfinder	
III-2-1	Diese Person ist	Anmelder und Erfinder
III-2-2	Anmelder für	Nur US
III-2-4	Name (FAMILIENNAME, Vorname)	GLÖCKNER, Erhard, Herbert
III-2-5	Anschrift:	Wilhelm-Dohles-Str. 18 D-97246 Eibelstadt Deutschland
III-2-6	Staatsangehörigkeit (Staat)	DE
III-2-7	Sitz/Wohnsitz (Staat)	DE
III-3	Anmelder und/oder Erfinder	
III-3-1	Diese Person ist	Anmelder und Erfinder
III-3-2	Anmelder für	Nur US
III-3-4	Name (FAMILIENNAME, Vorname)	GNAUERT, Uwe
III-3-5	Anschrift:	Unterfeldring 34 D-37083 Göttingen Deutschland
III-3-6	Staatsangehörigkeit (Staat)	DE
III-3-7	Sitz/Wohnsitz (Staat)	DE
III-4	Anmelder und/oder Erfinder	
III-4-1	Diese Person ist	Anmelder und Erfinder
III-4-2	Anmelder für	Nur US
III-4-4	Name (FAMILIENNAME, Vorname)	HANSELKA, Holger
III-4-5	Anschrift:	Heinrich-Delp-Str. 204 D-64297 Darmstadt Deutschland
III-4-6	Staatsangehörigkeit (Staat)	DE
III-4-7	Sitz/Wohnsitz (Staat)	DE
III-5	Anmelder und/oder Erfinder	
III-5-1	Diese Person ist	Anmelder und Erfinder
III-5-2	Anmelder für	Nur US
III-5-4	Name (FAMILIENNAME, Vorname)	KELLER, Bernd, Ulrich, Herbert
III-5-5	Anschrift:	Bergmannweg 10 D-97204 Höchberg Deutschland
III-5-6	Staatsangehörigkeit (Staat)	DE
III-5-7	Sitz/Wohnsitz (Staat)	DE

III-6	Anmelder und/oder Erfinder	
III-6-1	Diese Person ist	Anmelder und Erfinder
III-6-2	Anmelder für	Nur US
III-6-4	Name (FAMILIENNAME, Vorname)	KOHLRAUTZ, Dieter
III-6-5	Anschrift:	Am Felsenkeller 19/21 D-37115 Duderstadt Deutschland
III-6-6	Staatsangehörigkeit (Staat)	DE
III-6-7	Sitz/Wohnsitz (Staat)	DE
III-7	Anmelder und/oder Erfinder	
III-7-1	Diese Person ist	Anmelder und Erfinder
III-7-2	Anmelder für	Nur US
III-7-4	Name (FAMILIENNAME, Vorname)	LINZ, Christof
III-7-5	Anschrift:	Uhlandstr. 15 D-39108 Magdeburg Deutschland
III-7-6	Staatsangehörigkeit (Staat)	DE
III-7-7	Sitz/Wohnsitz (Staat)	DE
III-8	Anmelder und/oder Erfinder	
III-8-1	Diese Person ist	Anmelder und Erfinder
III-8-2	Anmelder für	Nur US
III-8-4	Name (FAMILIENNAME, Vorname)	SIEBALD, Hubertus
III-8-5	Anschrift:	Zur Lemse 8 D-37124 Rosdorf Deutschland
III-8-6	Staatsangehörigkeit (Staat)	DE
III-8-7	Sitz/Wohnsitz (Staat)	DE
III-9	Anmelder und/oder Erfinder	
III-9-1	Diese Person ist	Anmelder und Erfinder
III-9-2	Anmelder für	Nur US
III-9-4	Name (FAMILIENNAME, Vorname)	TRIEBEL, Grit
III-9-5	Anschrift:	Friesenstr. 4 D-39108 Magdeburg Deutschland
III-9-6	Staatsangehörigkeit (Staat)	DE
III-9-7	Sitz/Wohnsitz (Staat)	DE
III-10	Anmelder und/oder Erfinder	
III-10-1	Diese Person ist	Anmelder und Erfinder
III-10-2	Anmelder für	Nur US
III-10-4	Name (FAMILIENNAME, Vorname)	WALDSCHMIDT, Axel
III-10-5	Anschrift:	Mühlenstr. 14 D-37130 Gleichen Deutschland
III-10-6	Staatsangehörigkeit (Staat)	DE
III-10-7	Sitz/Wohnsitz (Staat)	DE

IV-1	Anwalt oder gemeinsamer Vertreter; oder besondere Zustellanschrift Die unten bezeichnete Person ist/wird hiermit bestellt, um den (die) Anmelder vor den internationalen Behörden zu vertreten, und zwar als: IV-1-1 Name IV-1-2 Anschrift: IV-1-3 Telefonnr. IV-1-4 Telefaxnr. IV-1-5 e-mail	
	gemeinsamer Vertreter KOENIG & BAUER AKTIENGESELLSCHAFT Patente - Lizenzen Friedrich-Koenig-Str. 4 D-97080 Würzburg Deutschland 0931 / 909-4430 0931 / 909-4789 kba-patent@kba-print.de	
V	Bestimmung von Staaten	
V-1	Regionales Patent (andere Schutzrechtsarten oder Verfahren sind ggf. in Klammern nach der (den) betreffenden Bestimmung(en) angegeben) AP: GH GM KE LS MW MZ SD SL SZ TZ UG ZM ZW und jeder weitere Staat, der Mitgliedstaat des Harare-Protokolls und Vertragsstaat des PCT ist EA: AM AZ BY KG KZ MD RU TJ TM und jeder weitere Staat, der Mitgliedsstaat des Eurasischen Patentübereinkommens und Vertragsstaat des PCT ist EP: AT BE BG CH&LI CY CZ DE DK EE ES FI FR GB GR HU IE IT LU MC NL PT RO SE SI SK TR und jeder weitere Staat, der Mitgliedsstaat des Europäischen Patentübereinkommens und Vertragsstaat des PCT ist OA: BF BJ CF CG CI CM GA GN GQ GW ML MR NE SN TD TG und jeder weitere Staat, der Mitgliedstaat der OAPI und Vertragsstaat des PCT ist	
V-2	Nationales Patent (andere Schutzrechtsarten oder Verfahren sind ggf. in Klammern nach der (den) betreffenden Bestimmung(en) angegeben) AE AG AL AM AT AU AZ BA BB BG BR BY BZ CA CH&LI CN CO CR CU CZ DK DM DZ EC EE ES FI GB GD GE GH GM HR HU ID IL IN IS JP KE KG KP KR KZ LC LK LR LS LT LU LV MA MD MG MK MN MW MX MZ NI NO NZ OM PG PH PL PT RO RU SC SD SE SG SK SL SY TJ TM TN TR TT TZ UA UG US UZ VC VN YU ZA ZM ZW	

V-5	Erklärung bzgl. vorsorglicher Bestimmungen Zusätzlich zu den unter Punkten V-1, V-2 and V-3 vorgenommenen Bestimmungen nimmt der Anmelder nach Regel 4.9 Absatz b auch alle anderen nach dem PCT zulässigen Bestimmungen vor mit Ausnahme der nachstehend unter Punkt V-6 angegebenen Staaten. Der Anmelder erklärt, daß diese zusätzlichen Bestimmungen unter dem Vorbehalt einer Bestätigung stehen und jede zusätzliche Bestimmung, die vor Ablauf von 15 Monaten ab dem Prioritätsdatum nicht bestätigt wurde, nach Ablauf dieser Frist als vom Anmelder zurückgenommen gilt.	
V-6	Staaten, die von der Erklärung über vorsorgliche Bestimmungen ausgenommen werden	KEINE
VI-1	Priorität einer früheren nationalen Anmeldung beansprucht	
VI-1-1	Anmeldedatum	19 Juli 2002 (19.07.2002)
VI-1-2	Nummer	10233086.7
VI-1-3	Staat	DE
VI-2	Priorität einer früheren nationalen Anmeldung beansprucht	
VI-2-1	Anmeldedatum	19 November 2002 (19.11.2002)
VI-2-2	Nummer	10253997.9
VI-2-3	Staat	DE
VI-3	Ersuchen um Erstellung eines Prioritätsbeleges Das Anmeldeamt wird ersucht, eine beglaubigte Abschrift der in der (den) nachstehend genannten Zeile(n) bezeichneten früheren Anmeldung(en) zu erstellen und dem internationalen Büro zu übermitteln:	VI-1, VI-2
VII-1	Gewählte Internationale Recherchenbehörde	Europäisches Patentamt (EPA) (ISA/EP)
VIII	Erklärungen	Anzahl der Erklärungen
VIII-1	Erklärung hinsichtlich der Identität des Erfinders	-
VIII-2	Erklärung hinsichtlich der Berechtigung des Anmelders, zum Zeitpunkt des internationalen Anmeldedatums, ein Patent zu beantragen und zu erhalten	-
VIII-3	Erklärung hinsichtlich der Berechtigung des Anmelders, zum Zeitpunkt des internationalen Anmeldedatums, die Priorität einer früheren Anmeldung zu beanspruchen	-
VIII-4	Erfindererklärung (nur im Hinblick auf die Bestimmung der Vereinigten Staaten von Amerika)	-
VIII-5	Erklärung hinsichtlich unschädlicher Offenbarungen oder Ausnahmen von der Neuheitsschädlichkeit	-

Original (für EINREICHUNG) - gedruckt am 11.07.2003 01:53 PM

IX	Kontrollliste	Anzahl der Blätter	Elektronische Datei(en) beigefügt
IX-1	Antrag (inklusive Erklärungsblätter)	8	-
IX-2	Beschreibung	19	-
IX-3	Ansprüche	7	-
IX-4	Zusammenfassung	1	EZABST00.TXT
IX-5	Zeichnung(en)	8	-
IX-7	INSGESAMT	43	
	Beigefügte Unterlagen	Unterlage(n) in Papierform beigefügt	Elektronische Datei(en) beigefügt
IX-8	Blatt für die Gebührenberechnung	✓	-
IX-17	PCT-EASY-Diskette	-	Diskette
IX-19	Nr. der Abb. der Zeichn., die mit der Zusammenf. veröffentlicht werden soll	-	-
IX-20	Sprache der int. Anmeldung	Deutsch	
X-1	Unterschrift des Annehmers, des Anwalts oder des Gemeinsamen Vertreters	 KOENIG & BAUER AKTIENGESELLSCHAFT i.V. Hoffmann 4.3.5.-Nr.573/02-AV	
X-2	Unterschrift des Annehmers, des Anwalts oder des Gemeinsamen Vertreters	 KOENIG & BAUER AKTIENGESELLSCHAFT i.A. Schäfer	
X-3	Unterschrift des Annehmers, des Anwalts oder des Gemeinsamen Vertreters		
X-3-1	Name (FAMILIENNAME, Vorname)	FEHREN, Heinrich	
X-4	Unterschrift des Annehmers, des Anwalts oder des Gemeinsamen Vertreters		
X-4-1	Name (FAMILIENNAME, Vorname)	GLÖCKNER, Erhard, Herbert	
X-5	Unterschrift des Annehmers, des Anwalts oder des Gemeinsamen Vertreters		
X-5-1	Name (FAMILIENNAME, Vorname)	GNAUERT, Uwe	
X-6	Unterschrift des Annehmers, des Anwalts oder des Gemeinsamen Vertreters		
X-6-1	Name (FAMILIENNAME, Vorname)	HANSELKA, Holger	

X-7	Unterschrift des Anmelders, des Anwalts oder des Gemeinsamen Vertreters	
X-7-1	Name (FAMILIENNAME, Vorname)	KELLER, Bernd, Ulrich, Herbert
X-8	Unterschrift des Anmelders, des Anwalts oder des Gemeinsamen Vertreters	
X-8-1	Name (FAMILIENNAME, Vorname)	KOHLRAUTZ, Dieter
X-9	Unterschrift des Anmelders, des Anwalts oder des Gemeinsamen Vertreters	
X-9-1	Name (FAMILIENNAME, Vorname)	LINZ, Christof
X-10	Unterschrift des Anmelders, des Anwalts oder des Gemeinsamen Vertreters	
X-10-1	Name (FAMILIENNAME, Vorname)	SIEBALD, Hubertus
X-11	Unterschrift des Anmelders, des Anwalts oder des Gemeinsamen Vertreters	
X-11-1	Name (FAMILIENNAME, Vorname)	TRIEBEL, Grit
X-12	Unterschrift des Anmelders, des Anwalts oder des Gemeinsamen Vertreters	
X-12-1	Name (FAMILIENNAME, Vorname)	WALDSCHMIDT, Axel

VOM ANMELDEAMT AUSZUFÜLLEN

10-1	Datum des tatsächlichen Eingangs dieser internationalen Anmeldung	
10-2	Zeichnung(en):	
10-2-1	Eingegangen	
10-2-2	Nicht eingegangen	
10-3	Geändertes Eingangsdatum aufgrund nachträglich, jedoch fristgerecht eingeg. Unterlage(n) oder Zeichnung(en) zur Vervollständigung dieser int. Anmeldung	
10-4	Datum des fristgerechten Eingangs der Berichtigung nach PCT Artikel 11(2)	
10-5	Internationale Recherchenbehörde	ISA/EP
10-6	Übermittlung des Recherchenexemplars bis zur Zahlung der Recherchengebühr aufgeschoben	

Original (für EINREICHUNG) - gedruckt am 11.07.2003 01.16 PM

VOM INTERNATIONALEN BÜRO AUSZUFÜLLEN

11-1	Datum des Eingangs des Aktenexemplars beim Internationalen Büro	
------	---	--

**PCT (ANHANG - BLATT FÜR DIE
GEBÜHRENBERECHNUNG)**

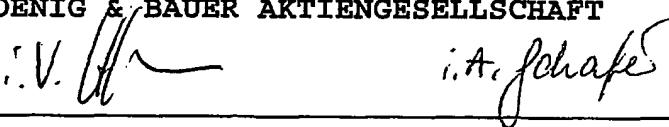
Original (für EINREICHUNG) - gedruckt am 11.07.2003 01:37:26 PM

(Dieses Blatt zählt nicht als Blatt der internationalen Anmeldung und ist nicht Teil derselben)

0	Vom Anmeldeamt auszufüllen			
0-1	Internationales Aktenzeichen.			
0-2	Eingangsstempel des Anmeldeamts			
0-4	Formular - PCT/RO/101 (Anlage) PCT Blatt für die Gebührenberechnung erstellt durch Benutzung von			
0-4-1		PCT-EASY Version 2.92 (aktualisiert 01.04.2003)		
0-9	Aktenzeichen des Anmelders oder Anwalts	W1.2015PCT		
2	Anmelder	KOENIG & BAUER AKTIENGESELLSCHAFT, et al.		
12	Berechnung der vorgeschriebenen Gebühren	Höhe der Gebühr/Multiplikator	Gesamtbeträge (EUR)	
12-1	Übermittlungsgebühr	T	⇒	90
12-2-1	Recherchengebühr	S	⇒	945
12-2-2	International search to be carried out by	EP		
12-3	Internationale Gebühr Grundgebühr (erste 30 Blätter)	b1	444	
12-4	Anzahl der Blätter über 30		13	
12-5	Zusatzblattgebühr	(X)	10	
12-6	Gesamtbetrag der weiteren Gebühren	b2	130	
12-7	b1 + b2 =	B	574	
12-8	Bestimmungsgebühren Anzahl der in der internationalen Anmeldung vorgenommenen Bestimmungen		96	
12-9	Anzahl der zu zahlenden Bestimmungsgebühren (höchstens 5)		5	
12-10	Bestimmungsgebühr	(X)	96	
12-11	Gesamtbetrag der Bestimmungsgebühren	D	480	
12-12	PCT-EASY-Gebührenermäßigung	R	-137	
12-13	Gesamtbetrag der internationalen Gebühr (B+D-R)	I	⇒	917
12-14	Gebühr für Prioritätsbeleg Anzahl der beantragten Prioritätsbelege		1	
12-15	Gebühr per Prioritätsbeleg	(X)	73,5	
12-16	Gesamtbetrag Gebühr für Prioritätsbeleg(e)	P	⇒	73,5
12-17	Gesamtbetrag der zu zahlenden Gebühren (T+S+I+P)		⇒	2.025,5
12-19	Zahlungsart		Abbuchungsauftrag	

PCT (ANHANG - BLATT FÜR DIE
GEBÜHRENBERECHNUNG)

Original (für EINREICHUNG) - gedruckt am 11.07.2003 01:37:26 PM

12-20	Anweisungen betreffend laufendes Konto Das Anmeldeamt:	Deutsches Patent- und Markenamt (RO/DE)
12-20-1	Ermächtigung, den vorstehend angegebenen Gesamtbetrag der Gebühren abzubuchen..	✓
12-20-2	Ermächtigung, Fehlbeträge oder Überzahlungen des vorstehenden angegebenen Gesamtbetrages der Gebühren meinem laufenden Konto zu belasten bzw. gutzuschreiben..	✓
12-20-3	Die Bevollmächtigung, die Gebühr für Prioritätsbeleg abzubuchen.	✓
12-21	Nummer des laufenden Kontos	4 092 478 00
12-22	Datum	11 Juli 2003 (11.07.2003)
12-23	Name und Unterschrift	KOENIG & BAUER AKTIENGESELLSCHAFT 

PRÜFPROTOKOLL UND BEMERKUNGEN

13-2-1	Prüfergebnisse Antrag	Grün? Die Bezeichnung der Erfindung muß kurz und genau gefaßt sein. Bitte überprüfen.
13-2-2	Prüfergebnisse Staaten	Grün? Es können mehr Bestimmungen vorgenommen werden. Die folgenden Staaten sind nicht bestimmt worden: DE. Bitte überprüfen.
13-2-8	Prüfergebnisse Gebühren	Grün? Bitte bestätigen, daß das Gebührenverzeichnis in der zur Zeit geltenden Fassung benutzt wurde
13-2-9	Prüfergebnisse Zahlung	Grün? Bitte überprüfen Sie, daß bei dem gewählten Anmeldeamt ein gültiges laufendes Konto auf Ihren Namen besteht
13-2-10	Prüfergebnisse Anmerken	Grün? Der Name der unterzeichnenden Person oder/und ihre Eigenschaft nicht angegeben. Bitte berücksichtigen Sie, daß einige Anmeldeämter fordern, daß diese Information zusammen mit der Unterschrift vorgeführt wird.

PCT-EASY-Informationsblatt

(Vom Anmelder auszufüllen; dieses Blatt NICHT mit der internationalen Anmeldung einreichen)

PRÜFPROTOKOLL

Grün?	Antrag Die Bezeichnung der Erfindung muß kurz und genau gefaßt sein. Bitte überprüfen.
Grün?	Staaten Es können mehr Bestimmungen vorgenommen werden. Die folgenden Staaten sind nicht bestimmt worden: DE. Bitte überprüfen.
Grün?	Gebühren Bitte bestätigen, daß das Gebührenverzeichnis in der zur Zeit geltenden Fassung benutzt wurde
Grün?	Zahlung Bitte überprüfen Sie, daß bei dem gewählten Anmeldeamt ein gültiges laufendes Konto auf Ihren Namen besteht
Grün?	Anmerken Der Name der unterzeichnenden Person oder/und ihre Eigenschaft nicht angegeben. Bitte berücksichtigen Sie, daß einige Anmeldeämter fordern, daß diese Information zusammen mit der Unterschrift vorgeführt wird.

Vor Einreichung der internationalen Anmeldung, bitte sorgfältig prüfen daß:

- die Angaben auf dem ausgedruckten Anmeldeformular richtig sind;
- Feld Nr. X des Anmeldeformulars und Punkte 12-23 der Anlage zum Anmeldeformular unterschrieben sind;
- alle in den Feldern Nr. VIII und IX des Antragsformulars angegebenen Bestandteile der internationalen Anmeldung beigefügt sind; und,
- die Diskette mit der PCT-EASY-Zipdatei der internationalen Anmeldung ist beigefügt und eindeutig mit "PCT-EASY", dem Aktenzeichen des Anmelders/Anwalts und dem Familiennamen des Anmelders beschriftet

ACHTUNG

Ändern Sie keine Angaben auf dem Ausdruck des Anmeldeformulars. Die elektronische Version der PCT-EASY Anmeldung wurde schreibgeschützt. Falls zu diesem Zeitpunkt ein Fehler oder eine Auslassung entdeckt wird, müssen Sie das zur Einreichung gespeicherte Formular erneut öffnen, die nötigen Änderungen vornehmen und das Formular alsbald erneut einreichen. Zum Schluß muß von Hand durch erneutes Abspeichern des korrigierten gespeicherten Formulars auf Diskette eine NEUE Diskette zur Einreichung erstellt werden. Der vorher angefertigte Ausdruck und die Einreichungsdiskette sollten zerstört werden, um zu vermeiden, daß sie irrtümlicherweise ans Anmeldeamt geschickt werden.

Bei einem Verfahren zur Verminderung von Schwingungen von zumindest zwei aufeinander abfolgenden rotierenden Bauteilen weist mindestens eines der Bauteile eine aus einer im wesentlichen kreisförmigen Kontur einer wirksamen Maschinenzähe herausragenden Überhöhung auf. Die Höhe dieser Überhöhung wird in radialer Richtung und/oder eine relative Lage der Überhöhung in Umfangsrichtung in Abhängigkeit von einer einen Maschinenzustand und/oder die Schwingung charakterisierenden Größen verändert.

BEST AVAILABLE COPY

Immer auf den neuesten Stand bringen!

Beschreibung

Verfahren und Vorrichtung zur Verminderung von Schwingungen an rotierenden Bauteilen sowie schwingungsgedämpftes rotierendes Bauteil

Die Erfindung betrifft ein Verfahren und eine Vorrichtung zur Verminderung von Schwingungen an rotierenden Bauteilen sowie ein schwingungsgedämpftes rotierendes Bauteil gemäß dem Oberbegriff des Anspruchs 1, 9 bzw. 28.

Die EP 01 94 618 B1 offenbart eine Vorrichtung zur Verminderung von Schwingungen, welche durch das Überrollen eines auf der Mantelfläche befindlichen Kanals verursacht wird. Hierbei ist im Ein- und/oder Auslaufbereich des Kanals eine Überhöhung der Kreiskontur zur Beeinflussung des Kraftwechselverhaltens angeordnet.

In der WO 01 50 035 A1 wird ein Verfahren zur Kompensation von Schwingungen rotierender Bauteile offenbart, wobei ein Aktuator im Bereich einer Mantelfläche des rotierenden Bauteils angeordnet ist, und bei einer Aktivierung in Abhängigkeit von der Drehwinkellage des rotierenden Bauteils der Schwingung mit einer Kraftkomponente in axialer Richtung entgegenwirkt.

Der Erfindung liegt die Aufgabe zugrunde, ein Verfahren und eine Vorrichtung zur Verminderung von Schwingungen an rotierenden Bauteilen sowie ein schwingungsgedämpftes rotierendes Bauteil zu schaffen.

Die Aufgabe wird erfindungsgemäß durch die Merkmale des Anspruchs 1, 9 bzw. 28 gelöst.

Die mit der Erfindung erzielbaren Vorteile bestehen insbesondere darin, dass eine Möglichkeit geschaffen wurde, Schwingungen wirksam und variabel zu vermindern. Die

Verminderung der Schwingung kann während der laufenden Produktion aktiv und ggf. adaptiv erfolgen und an Betriebsbedingungen angepasst werden.

Insbesondere von Vorteil ist das Verfahren und die Vorrichtung an mindestens einem von zwei aufeinander abrollenden rotierenden Bauteilen, z. B. Zylindern oder Walzen, einsetzbar, wobei wenigstens eines der Bauteile in Umfangsrichtung gesehen auf seiner Mantelfläche zumindest eine Unterbrechung, z. B. einen Kanal, aufweist.

Durch die, insbesondere fernbetätigbare, Veränderbarkeit von Geometrie und/oder Lage und/oder Höhe der Überhöhung(en) auf der Mantelfläche ist zum einen über verschiedenste Betriebszustände wie z. B. Rotationsgeschwindigkeiten die Schwingung optimal vermindert. Auf der anderen Seite ist die Geometrie und/oder Lage bzw. Höhe je Umdrehung bzw. eines Teils der Umdrehung veränder- bzw. modulierbar um beispielsweise bei Kontakt des Rotationskörpers mit mehreren Zylindern und/oder Walzen dem Überrollen der Unterbrechung an jeder der Nippstellen gerecht zu werden.

In einer vorteilhafter Ausführung ist ein fernbetätigbarer Aktuator als mit Druckmitteln beaufschlagbarer Aktuator, z. B. als hydraulische oder pneumatische Einheit, ausgeführt. In einer Variante ist er piezoelektrisch ausgebildet.

Ausführungsbeispiele der Erfindung sind in den Zeichnungen dargestellt und werden im folgenden näher beschrieben.

Es zeigen:

Fig. 1 eine Prinzipskizze zweier zusammen wirkender rotierender Bauteile;

Fig. 2 eine vergrößerte Darstellung einer Nippstelle gemäß Fig. 1;

Fig. 3 qualitative Verläufe einer Abhängigkeit einer Beschleunigung von der Zeit (A: Schwingung ohne Ausbildung der Überhöhung; B: mit Ausbildung einer Überhöhung);

Fig. 4 ein ersten Ausführungsbeispiel für die Vorrichtung zur Verminderung von Schwingungen;

Fig. 5 ein ersten Ausführungsbeispiel für die Integration einer Klemm- und/oder Spanneinrichtung;

Fig. 6 ein zweites Ausführungsbeispiel für die Integration einer Klemm- und/oder Spanneinrichtung;

Fig. 7 ein drittes Ausführungsbeispiel für die Integration einer Klemm- und/oder Spanneinrichtung;

Fig. 8 eine schematische Darstellung für das Verfahren zur Steuerung der Vorrichtung;

Fig. 9 eine qualitative Darstellung eines Zusammenhangs zwischen einer Abrollgeschwindigkeit und der Höhe der Überhöhung bzw. dem Druck;

Fig. 10 eine schematische Darstellung für das Verfahren zur Regelung der Vorrichtung;

Fig. 11 eine qualitative Darstellung eines Zusammenhangs zwischen einer relativen Amplitude und der Höhe der Überhöhung bzw. dem Druck;

Fig. 12 eine schematische Darstellung für das Verfahren zur Regelung der Vorrichtung mit vier jeweils paarweise zusammen wirkenden rotierenden Bauteilen.

Ein rotierendes Bauteil 01, z. B. ein Zylinder 01 oder eine Walze 01 einer Maschine, z. B. einer Be- bzw. Verarbeitungsmaschine für Bahnen oder Bogen, insbesondere einer Rotationsdruckmaschine, wirkt in einer Anstelllage AN mit einem zweiten rotierenden Bauteil 02, z. B. einem Zylinder 02 oder einer Walze 02, zusammen. Die beiden im folgenden als Zylinder 01; 02 bezeichneten Bauteile 01; 02 rollen im Betrieb im Bereich ihrer wirksamen Mantelflächen 03; 04 aufeinander ab und sind in Anstelllage AN mit einer z. B. vorgebbaren bzw. einstellbaren Kraft aneinander angestellt (Fig. 1). Die Erfindung ist in vorteilhafter Weise auch anwendbar auf Walzen und Zylinder in Arbeitsmaschinen zur Herstellung von bandförmigem Material, z. B. Papier oder Blech etc., in Presseuren oder Walzwerken.

Mindesten einer der Zylinder 01; 02, hier z. B. der als Übertragungszylinder 01 ausgeführte Zylinder 01, weist im Bereich seiner wirksamen Mantelfläche 03 mindestens eine axial verlaufende Unterbrechung 06 von einer im unbelasteten Zustand ansonsten kreisförmigen Kontur auf. Die Unterbrechung 06 beruht beispielsweise auf einem Stoß von Enden eines oder mehrerer Aufzüge 07 bzw. darauf, dass Enden eines oder mehrerer Aufzüge 07 in einem im mantelflächennahen Bereich des Zylinders 01 axial verlaufenden Kanal 08 angeordnet sind. Eine Öffnung von der Mantelfläche des Zylinders 01 zum Kanal 08 ist in Umfangsrichtung möglichst klein gehalten und beträgt in vorteilhafter Ausführung maximal 3 mm. Der Kanal 08 kann sich zum Inneren hin aufweiten und eine Vorrichtung zum Klemmen und/oder Spannen 10 (Fig. 4) aufweisen. Er kann jedoch auch als Schlitz 08 ausgeführt sein.

Die beiden Zylinder 01; 02 sind in Anstelllage AN mit einer Kraft größer Null aneinander angestellt und erfahren bei Durchgang der Unterbrechung 06 durch die Nippstelle eine Entlastung sowie eine anschließende erneute Belastung. Hierdurch wird eine Schwingung des Zylinders 01; 02 bzw. der Zylinder 01; 02 angeregt, welche u. a. von den Anstellkräften, den Geometrien von Unterbrechung 06 und Zylinder 01; 02, den

Materialeigenschaften und der Drehzahl bzw. einer Abrollgeschwindigkeit v abhängig ist. In Fig. 3, Kurve A, ist eine derartige Schwingung qualitativ dargestellt, wobei der strichelterter Bereich den Durchgang der Unterbrechung 06 in der Nippstelle bezeichnet. Diese durch den Durchgang der Unterbrechung(en) 06 angeregte Schwingung ist gedämpft und an dieser Stelle nicht zu Verwechseln mit durch Unwucht am einzelnen Zylinder 01; 02 ggf. induzierten Schwingungen oder mit einer durch die Gravitation und/oder die Linienkraft verursachte Durchbiegung. Die Schwingung wird pro Umdrehung des Zylinders 01; 02 je Unterbrechung 06 und Nippstelle in Umfangsrichtung einmal angeregt.

Zur Dämpfung der Schwingung weist mindesten einer der Zylinder 01; 02, hier z. B. der als Formzylinder 02 ausgeführte Zylinder 02, im Bereich seiner wirksamen Mantelfläche 04 mindestens eine axial verlaufende Überhöhung 09 von einer im unbelasteten Zustand ansonsten kreisförmigen Kontur auf. Diese Überhöhung 09 kann sich axial über eine Länge des wirksamen Ballens durchgehend oder aber auch auf einem oder mehreren Abschnitten in axialer Richtung erstrecken. Wie in Fig. 2 angedeutet, weist die Überhöhung 09 eine Höhe h_{09} (des Maximums) gegenüber der ungestörten Kontur und einen effektiven Abstand a_{09} (des Maximums) von der Unterbrechung 06 im Hinblick auf einen Abrollweg an den abgewickelten Zylindern 01; 02 auf.

Beim Durchgang der Überhöhung 09 für sich betrachtet wird an den aufeinander abrollenden Zylindern 01; 02 ebenfalls eine Schwingung induziert. Diese Gegenschwingung bewirkt je nach relativer Lage zum Durchgang der Unterbrechung 09, d. h. je nach abgewickeltem Abstand a_{09} (Phasenlage), und der Höhe h_{09} und/oder der Form der Überhöhung 09 eine Erhöhung oder Verminderung (im Idealfall Auslöschung) der durch den Durchgang der Unterbrechung 09 verursachten Schwingungsamplitude. Die Überhöhung 09 entfaltet, je nach Form und Lage eine Stützwirkung zwischen den sich durch Anregung radial relativ zueinander bewegenden Zylindern 01; 02.

Höhe und Form der erzeugten Gegenschwingung sind z. T. abhängig von der Form der Überhöhung 09, und – bei bzgl. der Umfangsrichtung unsymmetrischer Form – abhängig von der Drehrichtung der aufeinander abrollenden Zylinder 01; 02. In Fig. 3 ist ein durch Überlagerung der Schwingung und Gegenschwingung entstehender Verlauf für die resultierende Kurve B der Schwingung dargestellt, wobei die Anregung durch die Überhöhung 09 in Form einer Rampe (siehe unten) erzeugt wurde. Einer zunächst im Bereich des Durchgangs der Unterbrechung 09 feststellbaren Erhöhung in der Amplitude der Beschleunigung während der ersten Periode folgt bereits in der zweiten Periode eine deutliche Verminderung. Da es sich im Bereich der Unterbrechung 09 um einen nicht druckenden Bereich handelt, wirkt sich die kurzfristige Erhöhung der resultierenden Schwingung auf das Druckprodukt nicht negativ, die anschließende Verminderung jedoch positiv aus.

Die Überhöhung 09 ist nun derart ausgeführt, dass deren Höhe h_{09} gegenüber der ungestörten Kontur, insbesondere auch während des Betriebes, d. h. während des Abrollens der Zylinder 01; 02, veränderbar ist. Zu diesem Zweck weist der Zylinder 02 Mittel 11 zur Veränderung der Höhe h_{09} , z. B. ein Stellmittel 11, insbesondere einen fernbetätigbarer Aktuator 11, auf. In einer vorteilhafter Ausführung ist auch der Abstand a_{09} (Fig. 4) veränderbar ausgeführt.

Die Überhöhung 09 ist auf unterschiedliche Art und Weise technisch realisierbar. So können beispielsweise radial bewegbare, mit einer geeigneten Form versehene Finger kammartig in Ausnehmungen auf der Mantelfläche des Grundkörpers des Zylinders 01; 02 versenkt sein und über ein Stellmittel 11 durch lineare oder rotatorische Bewegung radial bewegbar sein. Auch ist eine Variante möglich, wobei ein Bereich der Mantelfläche 03; 04 in gewissen Grenzen elastisch verformbar oder elastisch federnd ausgeführt, und durch ein im Zylinderinneren angeordnetes Stellmittel 11, z. B. Nocken oder Exzenterwelle oder andere Aktuatoren, in radialer Richtung auslenkbar ist.

Auch der Aktuator 11 bzw. Aktuatoren 11 können auf unterschiedliche Weise, z. B. je nach Ausgestaltung der Überhöhung 09, ausgeführt sein. Er kann als Teil einer motorisch, hydraulisch bzw. pneumatisch angetriebenen Einheit, auf magnetische oder piezoelektrische Kräfte beruhenden Einheit ausgeführt sein.

In den folgenden Ausführungsbeispielen (Fig. 4 bis 12) ist die Vorrichtung und das Verfahren am Beispiel einer als Zunge/Lippe/Lasche 09 ausgeführten Überhöhung 09 dargestellt, welche im wesentlichen reversibel rückfedernd aus der Kontur der Mantelfläche 03; 04 heraus biegbar ist. Der die Zunge/Lippe/Lasche 09 betätigende Aktuator 11 ist hier als Teil einer hydraulisch wirksamen Einheit ausgeführt.

In Fig. 4 weist der mit dem Übertragungszylinder 01 zusammen wirkende Zylinder 02, hier der Formzylinder 02, die aufstellbare Zunge/Lippe/Lasche 09 auf. Die Zunge/Lippe/Lasche 09 wird in Gestalt eines einarmigen Hebels durch einen innerhalb der Mantelfläche 04 axial verlaufenden Kanal 12 und eine den Kanal 12 mit der Umgebung verbindenden Unterbrechung 13 der Mantelfläche, z. B. einen axialen Schnitt 13, gebildet. Die Zunge/Lippe/Lasche 09 ist durch die hydraulische Einheit aufstellbar, welche als Aktuator 11 einen mit Druckmittel beauschlagbaren, reversibel verformbaren Hohlkörper 11 im axial im Zylinder 02 verlaufenden Kanal 12 aufweist. Der Hohlkörper 11 ist direkt unterhalb der Zunge/Lippe/Lasche 09 im Inneren des Zylinders 02 angeordnet und stützt sich in radialer Richtung nach innen zumindest bereichsweise an einer zylinderfesten Fläche 14 ab.

In Fig. 4 ist ebenfalls der effektive Abstand a_{09} zwischen der maximalen Überhöhung 09 (hier die Schnittkante) und der Unterbrechung 06, sowie eine effektive Schenkellänge l_{09} der Zunge/Lippe/Lasche 09 dargestellt. Die effektive Schenkellänge l_{09} stellt die Länge der Zunge/Lippe/Lasche 09 in Umfangsrichtung von der Schnittkante bis zu dem Punkt dar, an welchem die Zunge/Lippe/Lasche 09 in radialer Richtung gesehen durch den Kanal 12 „unterhöhlt“ ist. Die Zunge/Lippe/Lasche 09 reicht in vorteilhafter Ausführung

über die gesamte Länge eines Ballens des Zylinders 02. In Fig. 4 ist die Zunge/Lippe/Lasche 09 in einer aktiven Stellung dargestellt, d. h. der Aktuator 11 ist wirksam. In einer anderen Ausführung mit gestaggerten Zylinderkanälen bzw. Aufzügen, d. h. mehrere in axialer Richtung nebeneinander angeordnete Unterbrechungen 06 sind in Umfangsrichtung versetzt zueinander angeordnet, können auch mehrere Überhöhungen 09 in der selben Weise gestaggert angeordnet sein.

Der als Hohlkörper 11 ausgeführte Aktuator 11 bezieht sein Fluid bzw. den Druck P z. B. über eine nicht dargestellte Drehdurchführung im Bereich eines nicht dargestellten Zapfens des Zylinders 03 von außerhalb.

Der Formzylinder 02 wirkt in Anstelllage mit dem Übertragungszylinder 01 zusammen, auf dessen Mantelfläche der Aufzug 07, z. B. ein Gummituch 07, gespannt ist. Enden 16; 17 des selben oder zweier verschiedener in Umfangsrichtung hintereinander angeordneter Aufzüge 07 sind durch eine im Kanal 08 befindliche Klemm- und/oder Spannvorrichtung gehalten. Im Bereich, in welchem die Enden 16; 17 die Öffnung des Kanals 08 verlassen bildet sich die Unterbrechung 06 in der wirksamen Mantelfläche 03 aus.

Der Abstand a09 beträgt in vorteilhafter Ausführung einer Länge, welche einem Weg auf der Mantelfläche 03; 04 eines Sektors des Zylinders 01; 02 mit einem Öffnungswinkel von -1 bis 8°, insbesondere 3 bis 6°, entspricht.

In einer vorteilhaften Ausführung mit Zylindern 01; 02 einer Länge l01; l02 von 1.350 bis 1.550 mm und einem wirksamen Umfang von 420 bis 700 mm, insbesondere 500 bis 600 mm, weist die Zunge/Lippe/Lasche 09 eine effektive Schenkelänge l09 von 10 bis 30 mm, insbesondere von 16 bis 21 mm, auf. Der Abstand a09 beträgt z. B. 1,25 bis 15 mm, insbesondere 4 mm bis 10 mm.

Das Verhältnis zwischen Abstand a09 und dem Umfang liegt zwischen 0,002 und 0,02,

insbesondere zwischen 0,005 und 0,015. Das Verhältnis zwischen Schenkellänge l09 und dem Umfang liegt zwischen 0,02 und 0,04, insbesondere zwischen 0,03 und 0,035.

Die gemäß Fig. 4 ausgeführte Überhöhung 09 als Zunge/Lippe/Lasche 09 ist bezüglich der Drehrichtung des Zylinders 01; 02 bzw. der Zylinder 01; 02 unsymmetrisch ausgeführt. In einer Richtung wirkt die Überhöhung 09 rampenförmig mit einem entsprechend geformten Kraftstoß, während in anderer Drehrichtung eine Stoß an einer unstetigen Sprungstelle induziert wird. Beide Formen zeigen den oben beschriebenen Effekt, wobei jedoch die Anregung mit Durchfahren der Rampe/ die Drehrichtung mit unstetiger Sprungstelle von größerem Vorteil ist.

Die Höhe h09 und/oder der Abstand a09 kann je nach Drehrichtung, Drehzahl und Stärke der Zustellung (Linienkraft) der Zylinder 01; 02 verschieden eingestellt werden. Hierzu kann einer weiter unten erläuterten Steuerung oder Regelung die Drehrichtung als eine den Maschinenzustand oder die Maschine charakterisierende Größen g zugeführt werden.

Eine Überhöhung 09 entsprechend oder ähnlich der in Fig. 4 am Beispiel des Formzylinders 02 dargestellten Anordnung kann entweder zusätzlich, oder an Stelle des Formzylinders 02 am Übertragungszylinder 01 angeordnet sein. In den folgenden Figuren 5 bis 7 sind verschiedene Varianten zur Integration einer Klemmvorrichtung für den Aufzug 07 bzw. dessen Enden 16; 17 dargestellt. Diese Anordnungen sind sowohl auf als Druckformen 07 auf dem Formzylinder 02 oder als Gummitücher 07 auf dem Übertragungszylinder 01 ausgeführte Aufzüge 07 anwendbar. Im Fall von Gummitüchern 07 ist die Verwendung von Metalldrucktüchern 07 (elastisch verformbare Auflage auf einer Metallunterlage) vorteilhaft, da diese im Bereich ihrer Enden 16; 17 ähnlich denen von Druckformen 07 gestaltbar und im Kanal 08 klemmbar sind.

In Fig. 5 ist die Unterbrechung 13 als Öffnung 13 in der Weise ausgeführt, dass sie sehr

schmal, kleiner oder gleich 3 mm, ausgeführt ist, wobei die Enden 16; 17, z. B. Aufzugenden 16; 17 lediglich eingehängt werden.

In Fig. 6 ist die Unterbrechung 13 als Öffnung 13 in der Weise ausgeführt, dass der Aktuator 11 gleichzeitig, entweder über einen Hebelmechanismus 20 (lediglich schematisch angedeutet) oder direkt auf ein oder zwei Aufzugenden 16; 17 einwirkt und diese klemmt.

In Fig. 7 ist die Unterbrechung 13 als Öffnung 13 in der Weise ausgeführt, dass beispielsweise das vorlaufende Aufzugende 16 im wesentlichen durch die Formgebung der Kante gehalten, und das nachlaufende Aufzugende 17 durch den Aktuator 11 geklemmt wird.

Wie oben dargelegt, ist die Überhöhung 09 in ihrer Höhe h_{09} veränderbar ausgeführt. Im folgenden werden Ausführungsbeispiele für das Verfahren zur Steuerung bzw. Regelung und die hierzu erforderliche Vorrichtung dargelegt.

In einem ersten Ausführungsbeispiel (Fig. 8) erfolgt die Verminderung anhand einer Steuerkette, welche einen untergeordneten Regelkreis beinhalten kann:

Als Führungsgröße der übergeordneten Steuerkette dient eine den Maschinenzustand, insbesondere die Abrollgeschwindigkeit v kennzeichnende Größe v , wie z. B. die Drehzahl oder die Winkelgeschwindigkeit. Diese Größe v kann, z. B. mit anderen den Maschinenzustand oder die Maschine charakterisierenden Größen g , aus einer übergeordneten Maschinensteuerung entnommen oder aber auch in geeigneter Weise gemessen werden. Der Größe v wird nun in einer logischen Einheit 18 anhand eines hinterlegten Zusammenhangs (Tabellarisch, arithmetisch, etc.) ein Sollwert für die Stellgröße als Ausgangsgröße der logischen Einheit 18 zugewiesen. Die Stellgröße kann direkt eine gewünschte Höhe h_{09} der Überhöhung 09, ein Druck P , ein Weg S , eine

Spannung U etc. sein. Entsprechend wird als Ausgangsgröße z. B. ein Sollwert $h09_{SOLL}$ für die Höhe $h09$ der Überhöhung 09, ein Sollwert P_{SOLL} für den Druck P einer hydraulischen Einheit, ein Sollwert S_{SOLL} für ein Weg- oder Positionssignals S eines Aktuators 11, oder ein Sollwert U_{SOLL} für das Spannungssignals U eines Aktuators 11 festgelegt. Dieser Sollwert $h09_{SOLL}$; P_{SOLL} ; S_{SOLL} ; U_{SOLL} dient einer untergeordneten Regelung 19 wiederum als Führungsgröße. Eine Regeleinrichtung 21, z. B. ein Regler 21, und insbesondere eine Regelstrecke 22 der Regelung 19 können nun in unterschiedlicher Weise, abgestimmt auf die Art des Aktuators 11 und die Eingangsgröße ausgeführt sein.

Als Logik ist in der logischen Einheit 18 ein funktionaler bzw. algebraischer, insbesondere linearer, Zusammenhang zwischen der Abrollgeschwindigkeit v und der gewünschten Überhöhung 09 (bzw. einem entsprechenden Weg-, Druck-, Spannungssignal) hinterlegt (Fig. 9). Dieser (insbesondere linearisierte) Zusammenhang zwischen Abrollgeschwindigkeit v und dem Sollwert $h09_{SOLL}$; P_{SOLL} ; S_{SOLL} ; U_{SOLL} für die Höhe $h09$ der Überhöhung 09 bzw. den Druck P, den Weg S oder die Spannung U kann für unterschiedliche Zylindergeometrien und/oder für den Maschinenzustand oder die Maschine charakterisierenden Größen g mehrfach vorliegen und entsprechend ausgewählt werden (Fig. 9: Zusammenhänge C, D).

Ein derartiger Zusammenhang kann vorteilhaft auch zum An- und Hochfahren der Druckmaschine verwendet werden, so dass zu jeder Abrollgeschwindigkeit v eine geeignete Überhöhung 09 vorliegt.

Die Regelung erlaubt in Weiterbildung durch ihren adaptiven Aufbau eine Optimierung für die realen Produktionsbedingungen bzw. Umgebungen.

Für den Fall einer hydraulischen Einheit nach Ausführungsbeispiel gemäß Fig. 4 bis 7 ist als Logik z. B. ein linearisierter Zusammenhang zwischen Abrollgeschwindigkeit v und dem Sollwert P_{SOLL} für den Druck P hinterlegt. Dieser Logik kann des weiteren ein

bekannter Zusammenhang zwischen dem Druck P im Hohlkörper 11 und der resultierenden Höhe $h09$ der Überhöhung 09 zugrunde liegen. Durch die Regelung 19 wird nun über die als Ventil 22 ausgeführte Regelstrecke 22 der als Hohlkörper 11 ausgeführte Aktuator 11 mit dem entsprechenden Druck P beaufschlagt und ggf. aufrecht erhalten, wobei ein Istwert P_{IST} in den untergeordneten Regelkreis zurück geführt wird (entsprechendes gilt für vom Druck P verschiedene Stellgrößen $S; U; h09$). Die Zunge/Lippe/ Lasche 09 wird somit in Abhängigkeit von der Abrollgeschwindigkeit v entsprechend dem anliegenden Druck P_{IST} um die korrespondierende Höhe $h09$ angehoben und dort gehalten. Ändert sich die Abrollgeschwindigkeit v oder eine andere Produktionsbedingung, so erfolgt eine erneute Festlegung und Einstellung des Druckes P (bzw. anderer Stellgrößen). Eine Überprüfung der Abrollgeschwindigkeit v muss nicht kontinuierlich erfolgen, sondern kann in diskreten Intervallen, z. B. jeweils nach einer bestimmten Anzahl von Zylinderumdrehungen, erfolgen. Dem untergeordneten Regelkreis ist in Weiterbildung auch ein Startwert P_{SET} zuführbar, welcher beispielsweise in einer Anfahrphase oder extrem instationärer Bedingungen aus einer Maschinensteuerung oder manuell vorgebbar ist.

In einem weiteren Ausführungsbeispiel (Fig. 10) erfolgt die Verminderung anhand einer übergeordneten Regelung, welche wieder den oben beschriebenen Regelkreis der untergeordneten Regelung 19 beinhalten kann.

Im Unterschied zu Fig. 8 wird ein die Schwingung charakterisierender Wert $e(t)$ als Eingangsgröße in die logische Einheit 18 geführt. Der Wert $e(t)$ beinhaltet insbesondere einen Relativwert zwischen an den beiden Zylindern 01; 02 gemessenen Amplituden $a1; a2$, welche auf eine Ebene durch Rotationsachsen der beiden Zylinder 01; 02 projiziert werden. Im folgenden wird der Wert $e(t)$ daher auch als relative Amplitude $e(t)$ bezeichnet. Schwingen die beiden Zylinder 01; 02 gleichphasig in dieser Ebene mit der selben Amplitude $e(t)$, so würde sich hierbei ein Wert Null ergeben. Zusätzlich kann wie in Fig. 8 auch die Abrollgeschwindigkeit v und/oder andere den Maschinenzustand bzw. die

Maschine charakterisierenden Größen g als Eingangsgröße zugeführt werden. Im weiteren Unterschied zu Fig. 8 weist die logische Einheit 18 einen Optimierungsalgorithmus auf, welcher anhand der Werte $e(t)$ die Ausgangsgröße $h09_{SOLL}$; P_{SOLL} in der Weise variiert, dass $e(t)$ minimiert wird.

Die Variation erfolgt in vorteilhafter Ausgestaltung entlang in der logischen Einheit 18 vorgehaltener Zusammenhänge, z. B. der Abhängigkeit der relativen Amplitude $e(t)$ von der Höhe $h09$ oder dem Druck P (Fig. 11) oder dem Abstand $a09$. Für verschiedene Bereiche der Abrollgeschwindigkeit v (bzw. Drehzahl) kann eine Kurvenschar oder ein arithmetischer Zusammenhang vorgegeben sein. Bei bekannter Abrollgeschwindigkeit v (bzw. Drehzahl) erfolgt nun eine Variation entlang dem für diese Abrollgeschwindigkeit v (bzw. Drehzahl) vorgegebenen Zusammenhang. So steht beispielsweise in Fig. 11 eine mit $v1$ bezeichnete Kurve für eine Drehzahl von 20.000 U/h, $v2$ für 40.000 U/h, $v3$ für 60.000 U/h und $v4$ für 80.000 U/h. Auch hier muss eine Messung der Schwingung und eine daraus ggf. resultierende Variation nicht kontinuierlich erfolgen sondern ist regelmäßig nach endlichen Zeitintervallen oder über eine bestimmten Anzahl von Zylinderumdrehungen zu ermitteln.

Die Weiterverarbeitung des in der beschriebenen Weise in der logischen Einheit 18 erzeugten Sollwertes $h09_{SOLL}$; P_{SOLL} erfolgt entsprechend der zu Fig. 8 dargelegten Weise.

Fig. 12 zeigt ein Mehrwalzen- insbesondere Vierwalzensystem, wobei der bereits beschriebene Übertragungszylinder 01 nicht nur mit seinem Formzylinder 02, sondern in Anstelllage AN mit einem weiteren Bauteile 23, z. B. Zylinder 23 als Gegendruckzylinder 23, hier einem zweiten Übertragungszylinder 23, zusammenwirkt. Dem zweiten Übertragungszylinder 23 ist ein Bauteil 24, z. B. Zylinder 24, z. B. ein zweiter Formzylinder 24, zugeordnet, der in Anstelllage AN mit diesem zusammen wirkt. Von den vier Zylindern 01; 02; 23; 24 weisen z. B. lediglich zwei, insbesondere die beiden Übertragungszylinder 01; 23 einen Aktuator 11 und eine in ihrer Höhe $h09$ und/oder

Phasenlage (Abstand a09) veränderbare Überhöhung 09 auf. Die grundlegende Wirkungsweise ist auch auf andere Mehrwaltensysteme wie z. B. Satellitendruckeinheiten mit 3, 9 oder 10 zusammen wirkenden Zylindern anzuwenden.

In Analogie zum Ausführungsbeispiel nach Fig. 10 werden vier Amplituden bzw. Schwingungsverläufe a1; a2; a3; a4 (entspricht Anzahl der Zylinder) an den beteiligten Zylindern 01; 02; 23; 24 ermittelt und hiermit eine der Anzahl von Nippstellen entsprechende Anzahl von relativen Amplituden e1(t); e2(t); e3(t) gebildet, welche als Eingangsgrößen der logischen Einheit 18 zugeführt werden. Dem Optimierungsalgorithmus liegt nun je Nippstelle jeweils ein Zusammenhang für den jeweiligen Durchgang der Überhöhung 09 bzw. der Unterbrechung 06 durch die Nippstelle vor. Wird einer der inneren Zylinder 01; 23, z. B. der Übertragungszylinder 01 betrachtet, so erfolgt zu einem bestimmten Zeitpunkt der Durchgang an der Nippstelle zum Formzylinder 02 und zu einem anderen Zeitpunkt der Durchgang zum zweiten Übertragungszylinder 23. Die Anforderung an die optimale Höhe h_{09} bzw. an den gewünschten Druck P_{SOLL} kann für die beide Durchgänge somit unterschiedlich sein. Diese Problematik kann nun vorteilhaft auf zwei unterschiedliche Weisen gelöst werden.

In einer ersten Ausführungsform wird eine Höhe $h_{09SOLL,1}$ bzw. ein Druck $P_{SOLL,1}$ in der logischen Einheit 18 derart ermittelt, dass unter Beachtung der beiden, die relativen Amplituden e1(t) und e2(t) berücksichtigenden Abhängigkeiten ein Kompromiss gefunden wird, welcher die beiden relativen Amplituden e1(t) und e2(t) insgesamt minimiert. Das selbe gilt für die beiden anderen Zylinder 23; 24 unter Berücksichtigung der relativen Amplituden e3(t) und e4(t) für die Höhe $h_{09SOLL,2}$ bzw. den Druck $P_{SOLL,2}$. Der jeweilige Aktuator 11.1 bzw. 11.2 wird dann über den zugeordneten Regler 21.1; 21.2 und die z. B. als Ventil ausgeführte Regelstrecke 22.1; 22.2 für die vorliegende Abrollgeschwindigkeit v mit der diesem Kompromiss entsprechenden Höhe h_{09} bzw. mit dem entsprechenden Druck $P_1; P_2$ beaufschlagt, welcher auf $P_{SOLL,1}$ bzw. $P_{SOLL,2}$ geregelt ist bzw. wird.

In einer zweiten Ausführungsform erfolgt eine phasenabhängige Variation der Optimierung für die Höhe h09 bzw. den Druck P_{SOLL} . Die Höhe h09 der Überhöhung 09 kann nun je Umdrehung des den Aktuator 11 aufweisenden Zylinders 01; 23 mindestens zwei mal geändert werden und nimmt in diesem Fall jeweils zum Zeitpunkt des Durchgangs durch die eine oder die andere Nippstelle verschiedene Werte an. Die Höhe h09 wird dann je Umdrehung in Abhängigkeit von der Winkellage des den Aktuator 11 aufweisenden Zylinders 01; 23 verändert. Sind in Umfangsrichtung der bzw. des Zylinders 01; 02; 23; 24 mehr als eine Unterbrechung 06 und/oder Überhöhung 09 angeordnet, so vervielfacht sich die Anzahl der ggf. erforderlichen Änderungen bzw. die Anzahl der Werte für die Höhe h09 ggf. entsprechend.

Im Fall der vier Zylinder 01; 02; 23; 24 werden als Sollwerte $P_{SOLL,1}$; $P_{SOLL,2}$ zwei Drücke $P_{SOLL,1}$; $P_{SOLL,2}$ von der logischen Einheit 18 ausgegeben, welche jeweils in eine untergeordnete Regelung 19 für jeweils einen Aktuator 11 einer veränderbare Überhöhung 09 geführt werden. Die beiden Überhöhungen 09 sind hierbei an den beiden Übertragungszylindern 01; 23 angeordnet.

Es können in Umfangsrichtung jeweils auch mehr als eine Überhöhung 09, z. B. zwei Überhöhungen 09 angeordnet sein. In diesem Fall kann je Überhöhung 09 des Zylinders 01; 02; 23; 24, aber auch für alle Überhöhungen 09 eines Zylinders 01; 23 eine gemeinsame untergeordnete Regelung 19 sowie ein gemeinsamer Sollwert P_{SOLL} vorliegen. Auch können alle Zylinder 01; 02; 23; 24 Überhöhungen 09 und/oder Unterbrechungen 06 aufweisen.

Wie oben dargelegt ist in einer vorteilhaften Ausführung auch der Abstand a09 (bzw. die Phasenlage) zwischen Unterbrechung 06 und Überhöhung 09 veränderbar ausgeführt.

Dies kann in einer Ausführungsform beispielsweise mechanisch erfolgen, indem eine wirksame Form der Überhöhung 09 oder aber deren absolute Lage verändert wird. Im

ersten Fall kann z. B. eine die Überhöhung 09 aufweisende axial verlaufende Spindel eine entsprechende Formgebung auf ihrer Außenfläche derart aufweisen, dass bei verdrehen der Spindel durch einen nicht dargestellten Aktuator ein anderer Bereich der Außenfläche als Überhöhung 09 wirksam wird. Im zweiten Fall können beispielsweise in Ausnehmungen auf der Mantelfläche des Grundkörpers des Zylinders 01; 02 kammartig angeordnete Finger durch einen nicht dargestellten Aktuator in Umfangsrichtung bewegt werden.

In einer anderen Ausführung sind die beiden zusammen wirkenden Zylinder 01; 02; 23; 24 in ihrer Drehwinkellage ϕ zueinander veränderbar ausgeführt. Die Änderung der relativen Drehwinkellage ϕ bewirkt für den Fall, dass Unterbrechung 06 und zugeordnete Überhöhung 09 auf unterschiedlichen Zylindern 01; 02; 23; 24 angeordnet sind, die Änderung des Abstandes a09. Dies kann z. B. derart realisiert sein, dass die beiden Zylinder 01; 02; 23; 24 mittels verschiedener Antriebsmotoren mechanisch unabhängig voneinander rotatorisch angetrieben sind. In diesem Fall erhält einer der i. d. R. elektronisch synchronisierten Antriebsmotoren für die Änderung des Abstandes a09 einen Offset in seiner Sollwinkellage aufgeprägt. Die Änderung der relativen Drehwinkellage kann jedoch auch mit herkömmlichen mechanischen Vorrichtungen, wie sie beispielsweise zur Einstellung der Lage in Umfangsrichtung üblich sind, durchgeführt werden.

Die Steuerung bzw. Regelung des Abstandes a09 kann in entsprechender Weise, wie zu den Ausführungsbeispielen gemäß Fig. 8 bis 12 erläutert, erfolgen. Wie zur Höhe h09 dargelegt, können dann entsprechende Zusammenhänge zwischen der Abrollgeschwindigkeit v und dem Abstand a09, bzw. Optimierungsalgorithmen zur Erzeugung einer Variation im Abstand a09 in Abhängigkeit von der relativen Amplitude $e(t)$ und ggf. von der Abrollgeschwindigkeit v hinterlegt sein.

Bezugszeichenliste

- 01 rotierendes Bauteil, Zylinder, Walze, Übertragungszylinder
- 02 rotierendes Bauteil, Zylinder, Walze, Formzylinder
- 03 Mantelfläche
- 04 Mantelfläche
- 05 –
- 06 Unterbrechung,
- 07 Aufzug, Gummituch, Druckform, Metalldrucktuch
- 08 Kanal, Schlitz
- 09 Überhöhung, Zunge/Lippe/Lasche
- 10 Klemm- und/oder Spanneinrichtung
- 11 Mittel zur Veränderung der Höhe, Stellmittel, Aktuator, Hohlkörper
- 11.1 Mittel zur Veränderung der Höhe, Stellmittel, Aktuator, Hohlkörper
- 11.1 Mittel zur Veränderung der Höhe, Stellmittel, Aktuator, Hohlkörper
- 12 Kanal
- 13 Unterbrechung, Schnitt, Öffnung
- 14 Fläche
- 15 –
- 16 Ende, Aufzugende (07)
- 17 Ende, Aufzugende (07)
- 18 logische Einheit
- 19 Regelung
- 20 Hebelmechanismus
- 21 Regeleinrichtung, Regler
- 21.1 Regeleinrichtung, Regler
- 21.2 Regeleinrichtung, Regler
- 22 Regelstrecke, Ventil
- 22.1 Regelstrecke, Ventil

22.2 Regelstrecke, Ventil

23 Bauteil, Zylinder, Gegendruckzylinder, Übertragungszylinder

24 Bauteil, Zylinder, Formzylinder

A Kurve

B Kurve

C Zusammenhang

D Zusammenhang

a09 Abstand

a1 Amplitude, Schwingungsverlauf

a2 Amplitude, Schwingungsverlauf

a3 Amplitude, Schwingungsverlauf

a4 Amplitude, Schwingungsverlauf

v1 Kurve

v2 Kurve

v3 Kurve

v4 Kurve

$e(t)$ Wert, relative Amplitude

$e1(t)$ Wert, relative Amplitude

$e2(t)$ Wert, relative Amplitude

$e3(t)$ Wert, relative Amplitude

ϕ Drehwinkellage

h09 Höhe (09)

$h09_{IST}$ Sollwert

$h09_{SOLL}$ Sollwert

$h09_{SOLL,1}$ Sollwert

$h09_{SOLL,2}$ Sollwert

$l09$ effektive Schenkellänge

P Druck

$P_{,1}$ Regelstrecke, Ventil

$P_{,2}$ Regelstrecke, Ventil

P_{IST} Istwert

P_{SOLL} Sollwert

$P_{SOLL,1}$ Sollwert

$P_{SOLL,2}$ Sollwert

P_{SET} Vorgabewert

S Weg, Position

S_{IST} Sollwert

S_{SOLL} Sollwert

U Spannung

U_{SOLL} Sollwert

g Größe

v Größe, Abrollgeschwindigkeit

Ansprüche

1. Verfahren zur Verminderung von Schwingungen von zumindest zwei aufeinander abrollenden rotierenden Bauteilen (01; 02; 23; 24) mit mindestens einer aus einer im wesentlichen kreisförmigen Kontur einer wirksamen Mantelfläche (03; 04) herausragenden Überhöhung (09) auf wenigstens einem der rotierenden Bauteile (01; 02; 23; 24), dadurch gekennzeichnet, dass eine Höhe (h09) der Überhöhung (09) in radialer Richtung und/oder eine relative Lage der Überhöhung (09) in Umfangsrichtung in Abhängigkeit von einer einen Maschinenzustand und/oder die Schwingung charakterisierenden Größe (v; g; a1; a2; a3; a4; e(t)) verändert wird.
2. Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die Höhe (h09) und/oder die relative Lage der Überhöhung (09) in Abhängigkeit von einer Abrollgeschwindigkeit (v) gesteuert wird.
3. Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die Höhe (h09) und/oder die relative Lage der Überhöhung (09) in Abhängigkeit von einer zumindest an einem der Bauteile (01; 02; 23; 24) ermittelten Amplitude (a1; a2; a3; a4) geregelt wird.
4. Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die Höhe (h09) und/oder die relative Lage der Überhöhung (09) in Abhängigkeit von einer zumindest an einem der Bauteile (01; 02; 23; 24) ermittelten Amplitude (a1; a2; a3; a4) gesteuert wird.
5. Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die Veränderung der relativen Lage der Überhöhung (09) in Umfangsrichtung bezüglich eines effektiven Abstandes (a09) zu einer Unterbrechung (06) auf einer wirksamen Mantelfläche (03; 04) wenigstens eines der Bauteile (01; 02; 23; 24) erfolgt.

6. Verfahren nach Anspruch 2, 3 oder 4, dadurch gekennzeichnet, dass das Steuern bzw. Regeln anhand eines in einer logischen Einheit (18) vorgehaltenen Zusammenhangs erfolgt.
7. Verfahren nach Anspruch 6, dadurch gekennzeichnet, dass der Zusammenhang durch eine Abhängigkeit zwischen einem Sollwert ($h09_{SOLL}$; P_{SOLL} ; S_{SOLL} ; U_{SOLL}) für den Betriebspunkt eines Aktors (11) und der Abrollgeschwindigkeit (v) gebildet wird.
8. Verfahren nach einem oder mehreren der vorstehenden Ansprueche, dadurch gekennzeichnet, dass ein Sollwert ($h09_{SOLL}$; P_{SOLL} ; S_{SOLL} ; U_{SOLL}) für den Betriebspunkt eines Aktuators (11) anhand eines vorgehaltenen Zusammenhangs zwischen einer relativen Amplitude ($e(t)$) der beiden Bauteile (01; 02; 23; 24) und einer Stellgröße ($h09$; P ; S ; U) zur Betätigung des Aktuators (11) variiert wird.
9. Vorrichtung zur Verminderung von Schwingungen von zumindest zwei aufeinander abrollenden rotierenden Bauteilen (01; 02; 23; 24) mit mindestens einer aus einer im wesentlichen kreisförmigen Kontur einer wirksamen Mantelfläche (03; 04) herausragenden Überhöhung (09) auf wenigstens einem der rotierenden Bauteile (01; 02; 23; 24), dadurch gekennzeichnet, dass ein Mittel (11) vorgesehen ist, durch welches eine Höhe ($h09$) der Überhöhung (09) in radialer Richtung und/oder eine relative Lage der Überhöhung (09) in Umfangsrichtung veränderbar ist.
10. Vorrichtung nach Anspruch 9, dadurch gekennzeichnet, dass eine Steuerkette mit einer logischen Einheit (18) vorgesehen ist, durch welche die Höhe ($h09$) der Überhöhung (09) und/oder ein bezüglich eines Abrollens definierter Abstand ($a09$) zwischen der Überhöhung (09) und einer Unterbrechung (06) auf einer Mantelfläche (03; 04) einer der beiden Bauteile (01; 02; 23; 24) in Abhängigkeit von einer einen Maschinenzustand charakterisierenden Größen (v ; g) gesteuert ist.

11. Vorrichtung nach Anspruch 9, dadurch gekennzeichnet, dass eine Regelung mit einer logischen Einheit (18) vorgesehen ist, durch welche die Höhe (h09) der Überhöhung (09) und/oder ein bezüglich eines Abrollens definierter Abstand (a09) zwischen der Überhöhung (09) und einer Unterbrechung (06) auf einer Mantelfläche (03; 04) einer der beiden Bauteile (01; 02; 23; 24) in Abhängigkeit von einer die Schwingung charakterisierenden Größen (a1; a2; a3; a4; e(t)) geregelt ist.
12. Vorrichtung nach Anspruch 9, dadurch gekennzeichnet, dass eine Steuerung mit einer logischen Einheit (18) vorgesehen ist, durch welche die Höhe (h09) der Überhöhung (09) und/oder ein bezüglich eines Abrollens definierter Abstand (a09) zwischen der Überhöhung (09) und einer Unterbrechung (06) auf einer Mantelfläche (03; 04) einer der beiden Bauteile (01; 02; 23; 24) in Abhängigkeit von einer die Schwingung charakterisierenden Größen (a1; a2; a3; a4; e(t)) gesteuert ist.
13. Vorrichtung nach Anspruch 9, dadurch gekennzeichnet, dass die Überhöhung (09) in der Art einer Lippe (09) im Bereich der Mantelfläche (03; 04) eines Grundkörpers des Bauteils (01; 02; 23; 24) ausgeführt ist.
14. Vorrichtung nach Anspruch 13, dadurch gekennzeichnet, dass sich die Lippe (09) in axialer Richtung über im wesentlichen die gesamte Länge (l01; l02) eines Ballens des Bauteils (01; 02; 03; 04) erstreckt.
15. Vorrichtung nach Anspruch 13, dadurch gekennzeichnet, dass ein Verhältnis zwischen einer Schenkellänge (l09) der Lippe (09) und einem Umfang (U) des Bauteils (01; 02; 23; 24) zwischen 0,02 und 0,04 liegt.
16. Vorrichtung nach Anspruch 10, 11 oder 12, dadurch gekennzeichnet, dass ein Verhältnis zwischen dem Abstand (a09) und einem Umfang (U) des Bauteils (01;

02; 23; 24) zwischen 0,002 und 0,02 liegt.

17. Vorrichtung nach Anspruch 9, dadurch gekennzeichnet, dass das die Höhe (h09) verändernde Mittel (11) als fernbetätigbarer Aktuator (11) ausgeführt ist.
18. Vorrichtung nach Anspruch 14, dadurch gekennzeichnet, dass der Aktuator (11) als mit Druckmittel angetriebener Aktuator (11) ausgeführt ist.
19. Vorrichtung nach Anspruch 14, dadurch gekennzeichnet, dass der Aktuator (11) als reversibel verformbarer Hohlkörper (11) ausgeführt ist, welcher in einem axial im Bauteil (01; 02; 23; 24) verlaufenden Kanal (12) unter der Zunge/Lippe/Lasche (09) angeordnet ist.
20. Vorrichtung nach Anspruch 9, dadurch gekennzeichnet, dass lediglich einer der beiden zusammen wirkenden Bauteile (01; 02; 23; 24) die mindestens eine Überhöhung (09) aufweist.
21. Vorrichtung nach Anspruch 9, dadurch gekennzeichnet, dass lediglich einer der beiden zusammen wirkenden Bauteile (01; 02; 23; 24) die mindestens eine Unterbrechung (06) aufweist.
22. Vorrichtung nach Anspruch 9, dadurch gekennzeichnet, dass zumindest einer der beiden zusammen wirkenden Bauteile (01; 02; 23; 24) eine Unterbrechung (06) sowie eine Überhöhung (09) aufweist.
23. Vorrichtung nach Anspruch 9, dadurch gekennzeichnet, dass beide Bauteile (01; 02; 23; 24) jeweils zumindest eine Unterbrechung (06) aufweisen.
24. Vorrichtung nach Anspruch 9, dadurch gekennzeichnet, dass beide Bauteile (01; 02;

23; 24) jeweils zumindest eine Überhöhung (09) aufweisen.

25. Vorrichtung nach Anspruch 9, dadurch gekennzeichnet, dass zwei von vier jeweils paarweise zusammen wirkenden Bauteilen (01; 02; 23; 24) eine veränderbare Überhöhung (09) aufweisen.
26. Vorrichtung nach einem oder mehreren der Ansprüche 20 bis 25, dadurch gekennzeichnet, dass das die Überhöhung (09) aufweisende Bauteil (01; 23) als Übertragungszylinder (01; 23) eines Druckwerkes einer Rotationsdruckmaschine ausgeführt ist.
27. Vorrichtung nach einem oder mehreren der Ansprüche 20 bis 25, dadurch gekennzeichnet, dass das die Überhöhung (09) aufweisende Bauteil (02; 24) als Formzylinder (02; 24) eines Druckwerkes einer Rotationsdruckmaschine ausgeführt ist.
28. Rotierendes schwingungsgedämpftes Bauteil mit mindestens einer aus einer im wesentlichen kreisförmigen Kontur einer wirksamen Mantelfläche (03; 04) herausragenden Überhöhung (09), dadurch gekennzeichnet, dass eine Höhe (h09) der Überhöhung (09) in radialer Richtung und/oder eine relative Lage der Überhöhung (09) in Umfangsrichtung veränderbar ausgeführt ist.
29. Bauteil nach Anspruch 28, dadurch gekennzeichnet, dass eine Steuerkette mit einer logischen Einheit (18) vorgesehen ist, durch welche die Höhe (h09) der Überhöhung (09) und/oder eine relative Lage der Überhöhung (09) in Umfangsrichtung in Abhängigkeit von einer einen Maschinenzustand charakterisierenden Größen (v; g) gesteuert ist.
30. Bauteil nach Anspruch 28, dadurch gekennzeichnet, dass eine Regelung mit einer

logischen Einheit (18) vorgesehen ist, durch welche die Höhe (h09) der Überhöhung (09) und/oder eine relative Lage der Überhöhung (09) in Umfangsrichtung in Abhängigkeit von einer die Schwingung charakterisierenden Größen (a1; a2; a3; a4; e(t)) geregelt ist.

31. Bauteil nach Anspruch 28, dadurch gekennzeichnet, dass die Überhöhung (09) in der Art einer Zunge/Lippe/Lasche (09) im Bereich der Mantelfläche eines Grundkörpers des Bauteils (01; 02; 23; 24) ausgeführt ist.
32. Bauteil nach Anspruch 31, dadurch gekennzeichnet, dass sich die Zunge/Lippe/Lasche (09) in axialer Richtung über im wesentlichen die gesamte Länge (l01; l02) eines Ballens des Bauteils (01; 02; 23; 34) erstreckt.
33. Bauteil nach Anspruch 31, dadurch gekennzeichnet, dass ein Verhältnis zwischen einer Schenkelänge (l09) der Zunge/Lippe/Lasche (09) und einem Umfang (U) des Bauteils (01; 02; 23; 24) zwischen 0,02 und 0,04 liegt.
34. Bauteil nach Anspruch 28, dadurch gekennzeichnet, dass die Höhe (h09) verändernde Mittel (11) als fernbetätigbarer Aktuator (11) ausgeführt ist.
35. Bauteil nach Anspruch 34, dadurch gekennzeichnet, dass der Aktuator (11) als mit Druckmittel angetriebener Aktuator (11) ausgeführt ist.
36. Bauteil nach Anspruch 34, dadurch gekennzeichnet, dass der Aktuator (11) als reversibel verformbarer Hohlkörper (11) ausgeführt ist, welcher in einem axial im Bauteil (01; 02; 23; 24) verlaufenden Kanal (12) unter der Zunge/Lippe/Lasche (09) angeordnet ist.
37. Bauteil nach Anspruch 28, dadurch gekennzeichnet, dass das Bauteile (01; 02; 23;

24) eine Unterbrechung (06) auf seiner wirksamen Mantelfläche (03; 04) aufweist.

38. Bauteil nach Anspruch 37, dadurch gekennzeichnet, dass ein Verhältnis von einem bezüglich eines Abrollens definierten Abstandes (a09) zwischen der Überhöhung (09) und der Unterbrechung (06) zu einem Umfang (U) des Bauteils (01; 02; 23; 24) zwischen 0,002 und 0,02 liegt.

Zusammenfassung

Bei einem Verfahren zur Verminderung von Schwingungen von zumindest zwei aufeinander abrollenden rotierenden Bauteilen weist mindestens eines der Bauteile eine aus einer im wesentlichen kreisförmigen Kontur einer wirksamen Mantelfläche herausragenden Überhöhung auf. Eine Höhe dieser Überhöhung wird in radialer Richtung und/oder eine relative Lage der Überhöhung in Umfangsrichtung in Abhängigkeit von einer einen Maschinenzustand und/oder die Schwingung charakterisierenden Größen verändert.

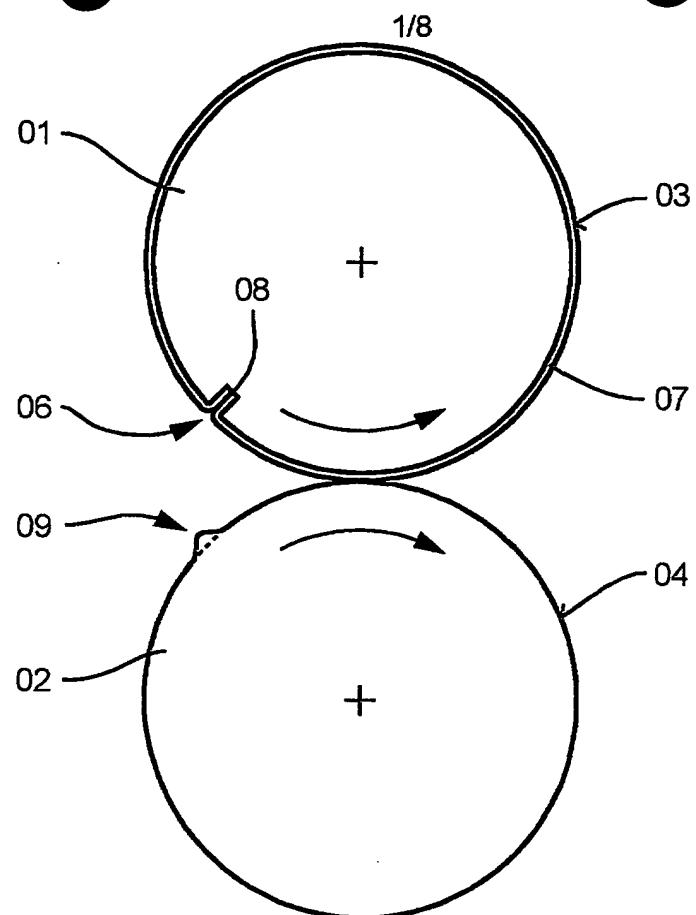


Fig. 1

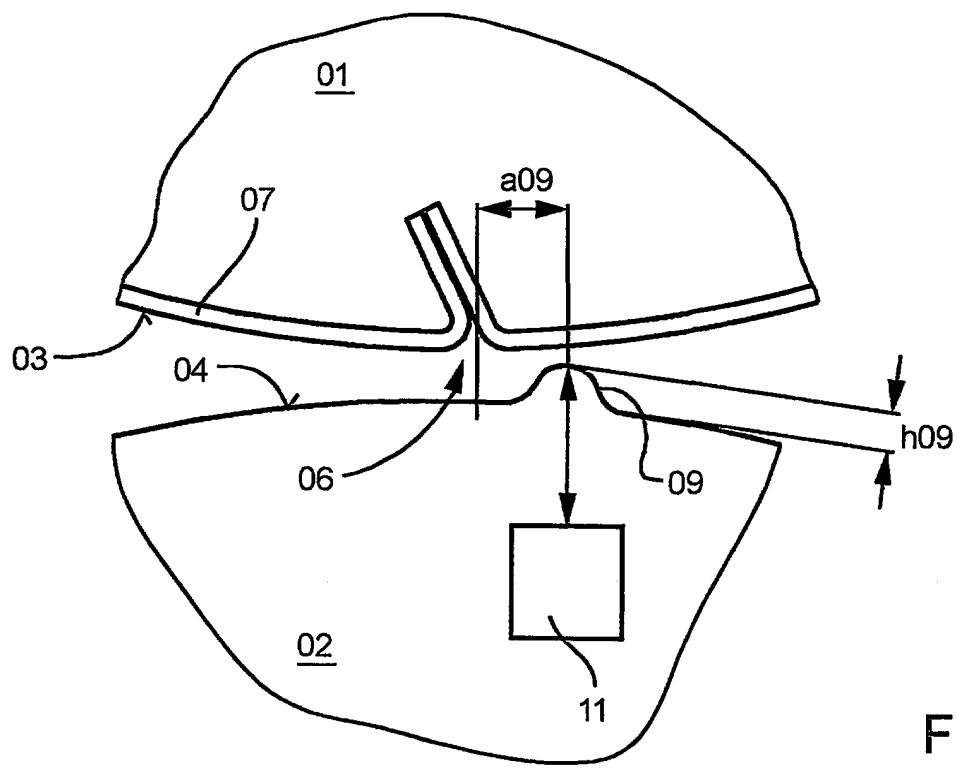
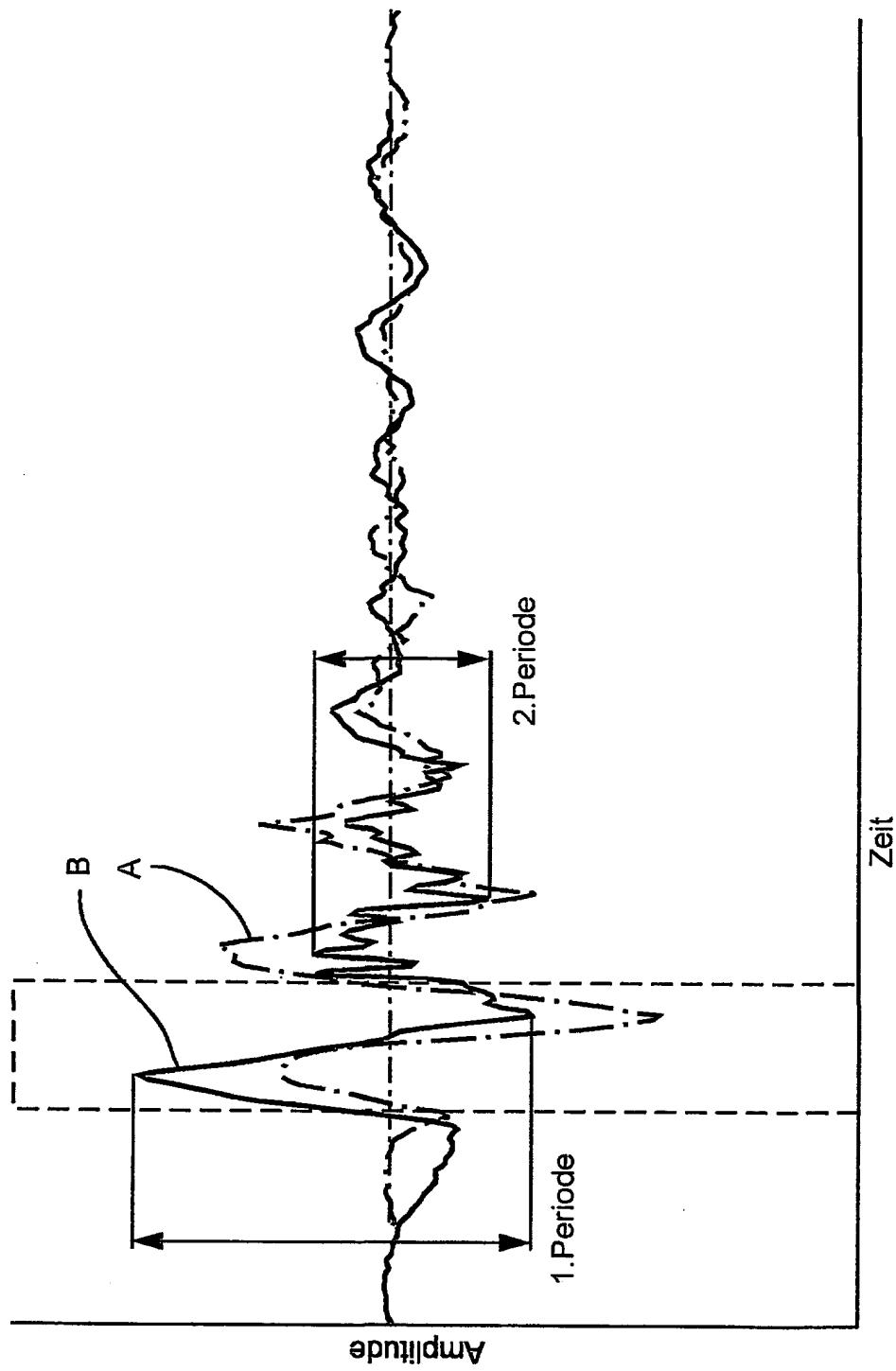


Fig. 2

Fig. 3



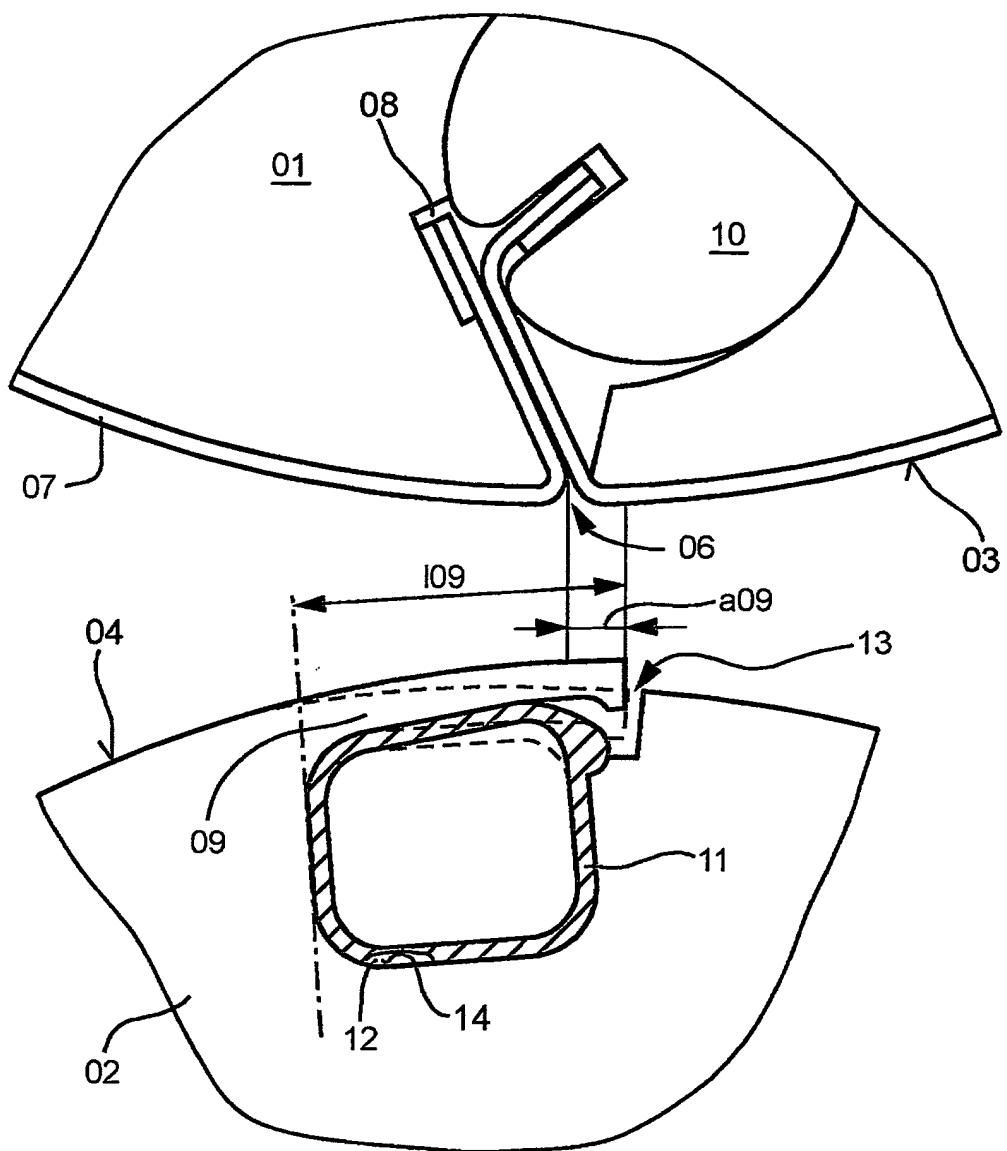


Fig. 4

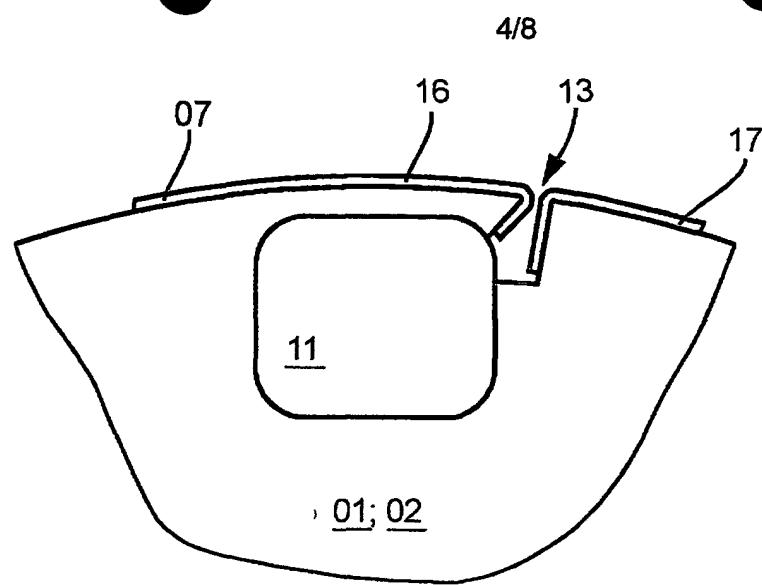


Fig. 5

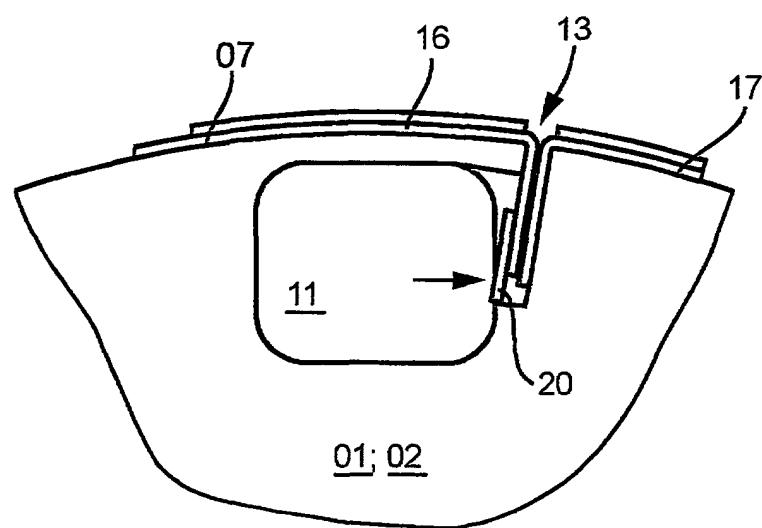


Fig. 6

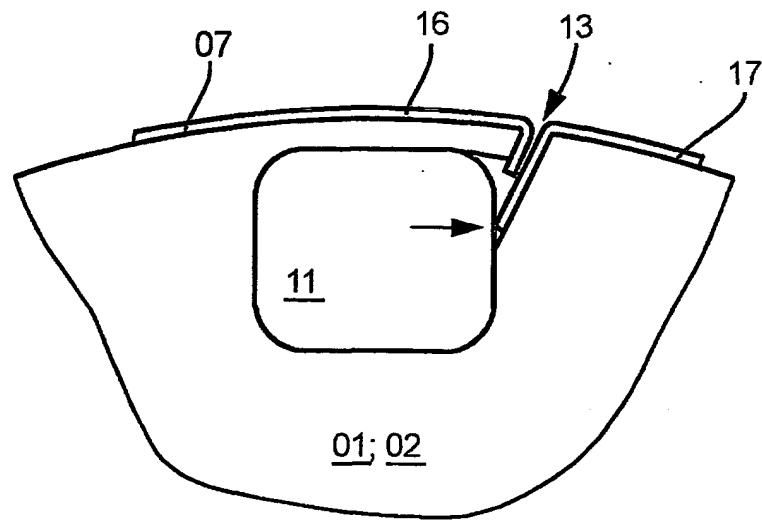
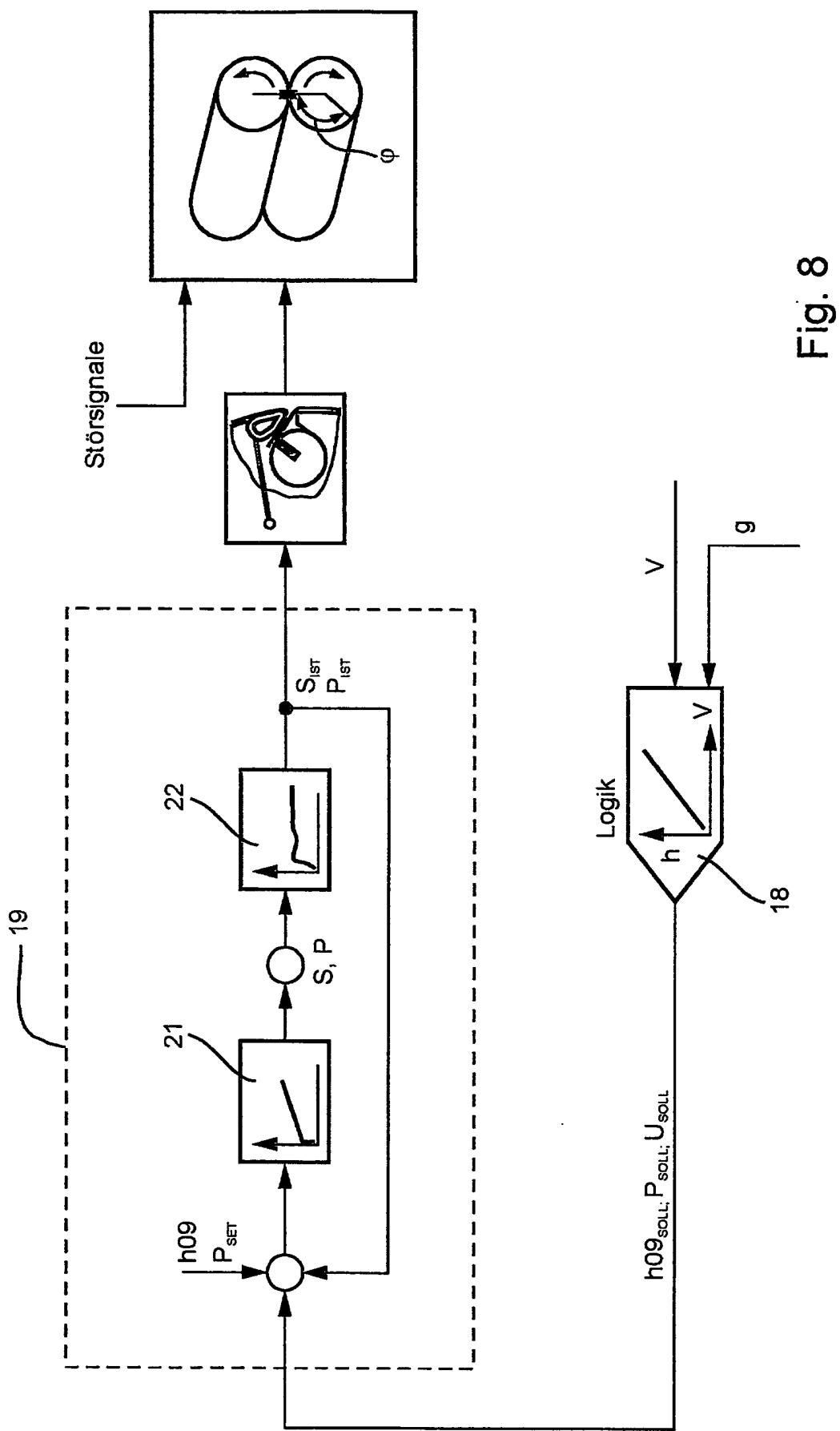


Fig. 7



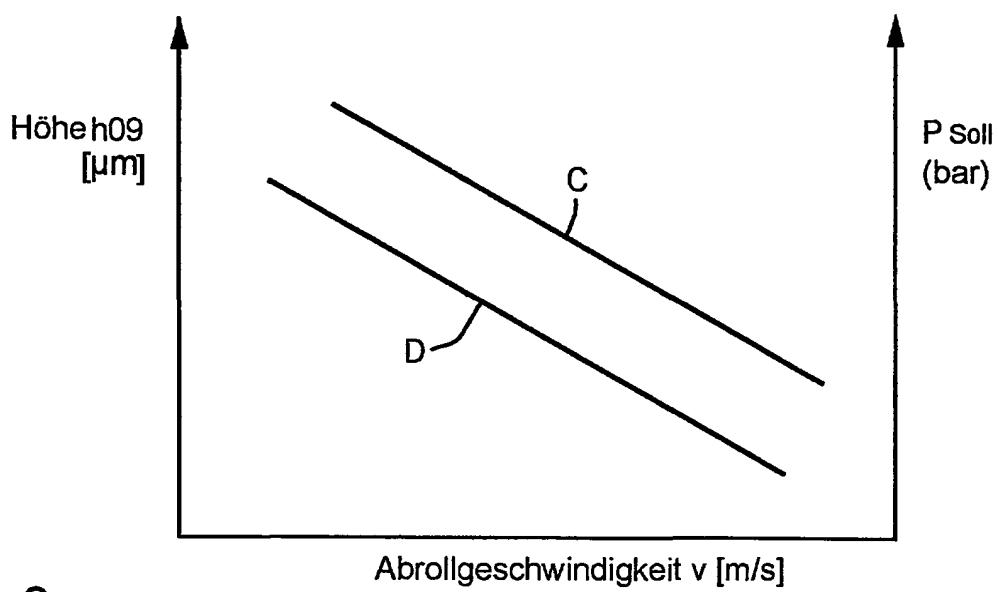


Fig. 9

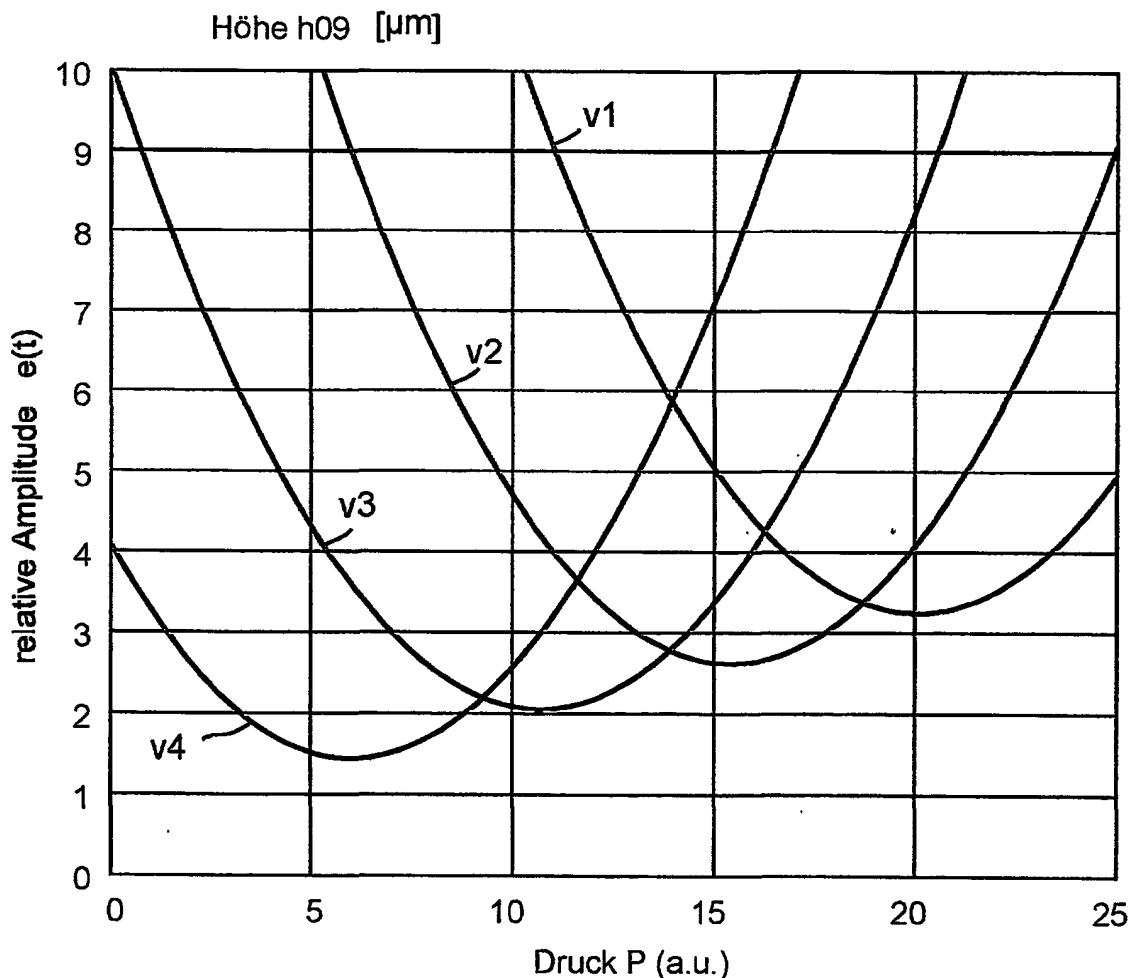
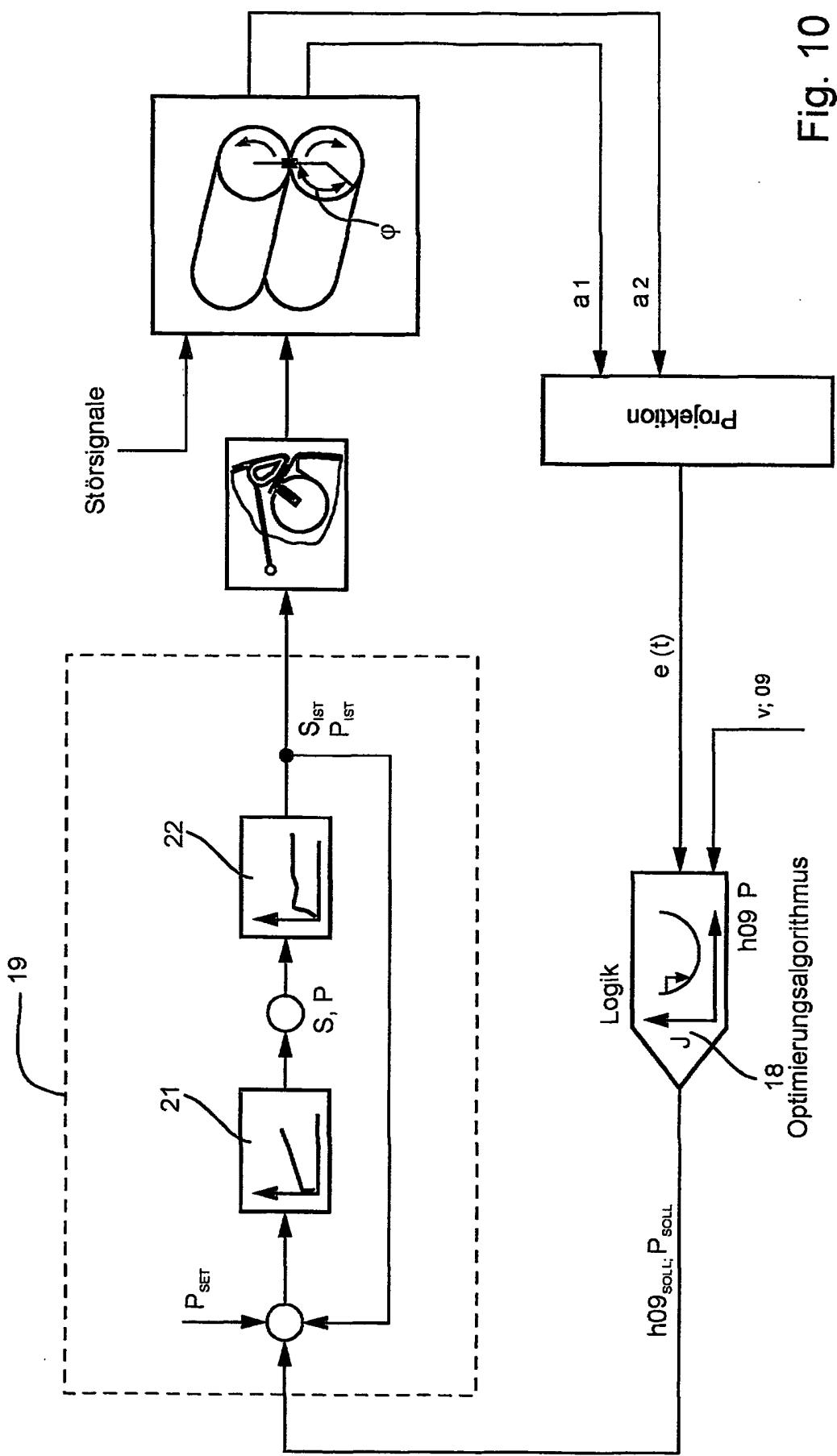


Fig. 11



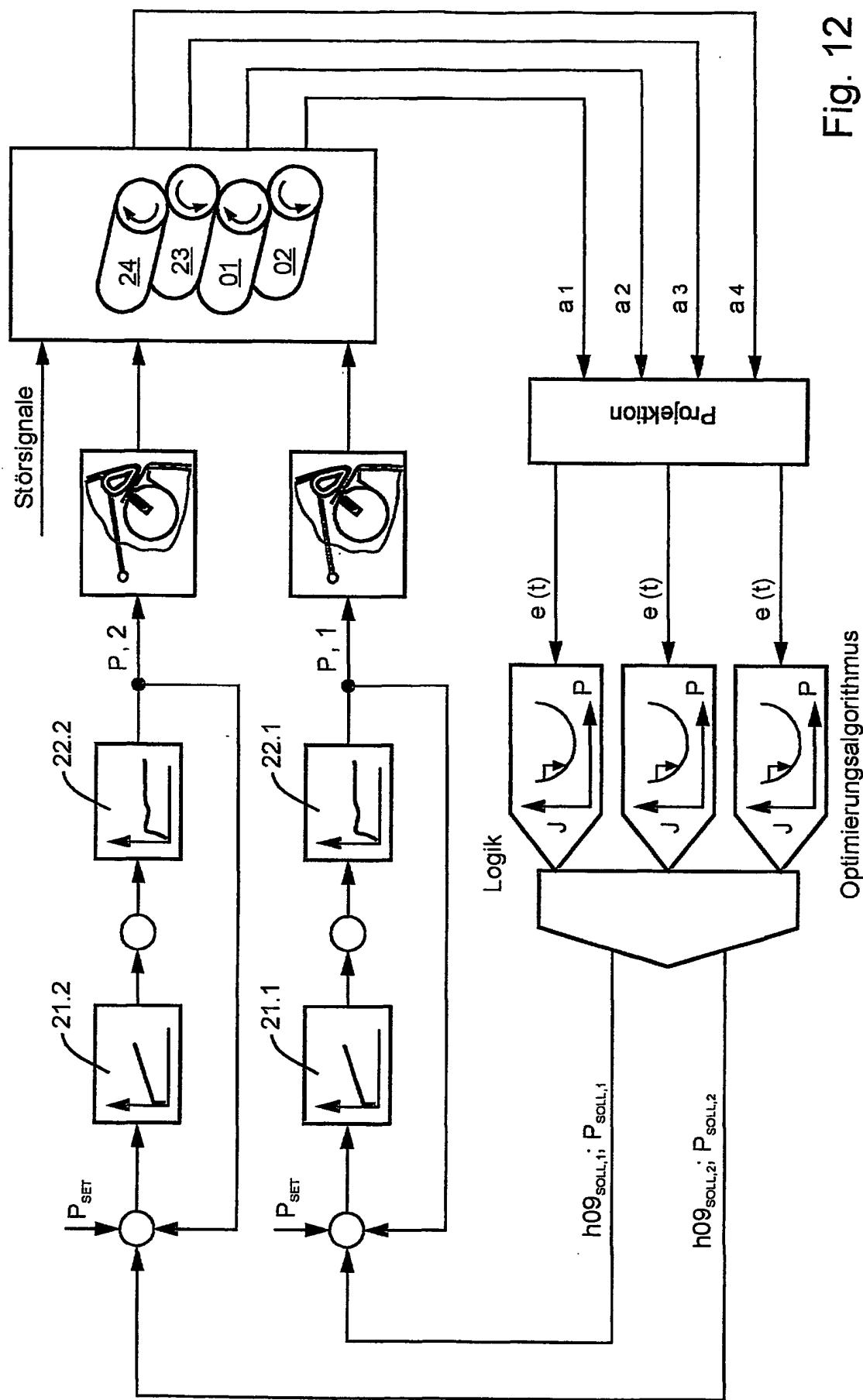


Fig. 12

Optimierungsalgorithmus